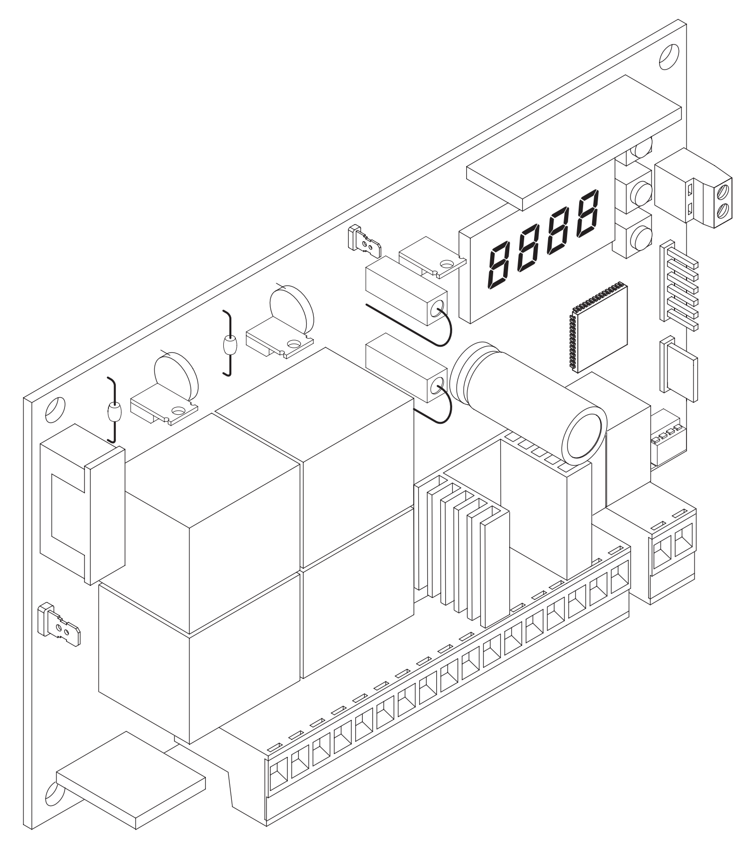
D811394 ver. 06 09-06-06



I QUADRO COMANDO
GB CONTROL PANEL
F CENTRALE DE COMMANDE
E CUADRO DE MANDOS

LIBRA-UL-R







ISTRUZIONI D'USO E DI INSTALLAZIONE
INSTALLATION AND USER'S MANUAL
INSTRUCTIONS D'UTILISATION ET D'INSTALLATION
INSTRUCCIONES DE USO Y DE INSTALACION

Via Lago di Vico, 44
36015 Schio (VI)
Tel.naz. 0445 696511
Tel.int. +39 0445 696533
Fax 0445 696522
Internet: www.bft.it
E-mail: sales@bft.it



D811394_06

Nel ringraziarVi per la preferenza accordata a questo prodotto, la ditta è certa che da esso otterrete le prestazioni necessarie al Vostro uso.
Leggete attentamente l'opuscolo "**Libretto istruzioni**" che lo accompagna in quanto esso fornisce importanti indicazioni riguardanti la sicurezza, l'installazione, l'uso e la manutenzione. Questo prodotto risponde alle norme riconosciute della tecnica e delle disposizioni relative alla sicurezza.

1) GENERALITÁ

Il quadro comandi **LIBRA-UL-R** viene fornito dal costruttore con settaggio standard. Qualsiasi variazione, deve essere impostata mediante il programmatore a display incorporato o mediante UNIPRO. La Centralina supporta completamente il protocollo EELINK .
Le caratteristiche principali sono:
- Controllo di due motori in bassa tensione fino a 40W di potenza
- Regolazione elettronica della coppia con rilevamento ostacoli
- Ingressi controllo finecorsa
- Ingressi separati per le sicurezze
- Ricevitore radio incorporato rolling-code con clonazione trasmettitori.

2) SICUREZZA

L'automazione, se installata ed utilizzata correttamente, soddisfa il grado di sicurezza richiesto. Tuttavia è opportuno osservare alcune regole di comportamento per evitare inconvenienti accidentali.
Prima di usare l'automazione, leggere attentamente le istruzioni d'uso e conservarle per consultazioni future.
- Tenere bambini, persone e cose fuori dal raggio d'azione dell'automazione, in particolare durante il funzionamento.
- Non lasciare radiocomandi o altri dispositivi di comando alla portata dei bambini onde evitare azionamenti involontari dell'automazione.
- Non contrastare volontariamente il movimento dell'anta.
- Non tentare di aprire manualmente il cancello se non è stato sbloccato l'attuatore con l'apposita manopola di sblocco.
- Non modificare i componenti dell'automazione.
- In caso di malfunzionamento, togliere l'alimentazione, attivare lo sblocco di emergenza per consentire l'accesso e richiedere l'intervento di un tecnico qualificato (installatore).
- Per ogni operazione di pulizia esterna, togliere l'alimentazione di rete, e se presente almeno un polo delle batterie.
- Tenere pulite le ottiche delle fotocellule ed i dispositivi di segnalazione luminosa. Controllare che rami ed arbusti non disturbino i dispositivi di sicurezza (fotocellule).
- Per qualsiasi intervento diretto all'automazione, avvalersi di personale qualificato (installatore).
- Annualmente far controllare l'automazione da personale qualificato.
- **L'entrata è riservata ai veicoli. Prevedere un'entrata separata per i pedoni.**

3) FUNZIONI

PER L'INSTALLATORE: compilare la tabella con in parametri impostati al fine di facilitare future modifiche e manutenzioni.
Tra parentesi quadre [ ] sono indicati i valori preimpostati.

MENU PARAMETRI

Tempo Chiusura Automatica	[10s]	|___|
Coppia Motore 1	[50%]	|___|
Coppia Motore 2	[50%]	|___|
Coppia Motore 1 rallentamento	[45%]	|___|
Coppia Motore 2 rallentamento	[45%]	|___|
Tempo ritardo apertura	[1s]	|___|
Tempo ritardo chiusura	[1s]	|___|
Tempo velocità normale mot.1	[15s]	|___|
Tempo velocità normale mot.2	[15s]	|___|
Velocità rallentamento	[0]	|___|
Zona	[0]	|___|

MENU LOGICHE

TCA	[OFF]	|___|
3 Passi	[OFF]	|___|
Blocca Impulsi in apertura	[OFF]	|___|
Chiusura rapida	[OFF]	|___|
Fotocellule in apertura	[OFF]	|___|
Test fotocellule	[OFF]	|___|
N° motori attivi	[OFF]	|___|
Tenuta blocco	[OFF]	|___|
Start / Close	[OFF]	|___|
Codice Fisso	[OFF]	|___|
Prog. Radio	[ON]	|___|
Master	[OFF]	|___|

4) DEMOLIZIONE

Attenzione: Avvalersi esclusivamente di personale qualificato.

L'eliminazione dei materiali va fatta rispettando le norme vigenti. Nel caso di demolizione, non esistono particolari pericoli o rischi derivanti dal prodotto stesso. È opportuno, in caso di recupero dei materiali, che vengano separati per tipologia (parti elettriche - rame - alluminio - plastica - ecc.).

5) SMANTELLAMENTO

Attenzione: Avvalersi esclusivamente di personale qualificato.

Nel caso la centralina venga smontata per essere poi rimontata in altro sito bisogna:
- Togliere l'alimentazione e scollegare tutto l'impianto elettrico.
- Nel caso alcuni componenti non possano essere rimossi o risultino danneggiati, provvedere alla loro sostituzione

AVVERTENZE

Il buon funzionamento dell'operatore è garantito solo se vengono rispettate i dati riportati in questo manuale. La ditta non risponde dei danni causati dall'inosservanza delle norme di installazione e delle indicazioni riportate in questo manuale.

Le descrizioni e le illustrazioni del presente manuale non sono impegnative. Lasciando inalterate le caratteristiche essenziali del prodotto, la Ditta si riserva di apportare in qualunque momento le modifiche che essa ritiene convenienti per migliorare tecnicamente, costruttivamente e commercialmente il prodotto, senza impegnarsi ad aggiornare la presente pubblicazione.

USER'S MANUAL — ENGLISH

Thank you for buying this product, our company is sure that you will be more than satisfied with the product's performance. The product is supplied with a "**Warnings**" leaflet and an "**Instruction booklet**". These should both be read carefully as they provide important information about safety, installation, operation and maintenance. This product complies with the recognised technical standards and safety regulations.

1) GENERAL OUTLINE

The **LIBRA-UL-R** control panel is supplied by the manufacturer with standard setting. Any alteration must be set by means of the incorporated display programmer or by means of UNIPRO. The Control unit completely supports the EELINK protocol.

Its main characteristics are:
- Control of two low-voltage motors up to 40W power
- Electronic torque setting with obstacle detection
- Limit-switch control inputs
- Separate inputs for safety devices
- Incorporated rolling-code radio receiver with transmitter cloning

2) SAFETY

If correctly installed and used, this automation device satisfies the required safety level standards. However, it is advisable to observe some practical rules in order to avoid accidental problems.
Before using the automation device, carefully read the operation instructions and keep them for future reference.

- Keep children, persons and things outside the automation working area, particularly during operation.
- Keep radio control or other control devices out of children's reach, in order to avoid any unintentional automation activation.
- Do not intentionally oppose the leaf movement.
- Do not attempt to open the gate by hand, if the actuator has not been released by means of the appropriate release knob.
- Do not modify the automation components.
- In case of malfunction, disconnect the power supply, activate the emergency release to gain access to the actuator and request the assistance of a qualified technician (installer).
- Before proceeding to any external cleaning operation, disconnect the mains powers supply and at least one of the battery pole, if fitted.
- Keep the photocell optical components and luminous signal indication devices clean. Check that the safety devices (photocells) are not obscured by branches or shrubs.
- For any direct assistance to the automation system, request the assistance of a qualified technician (installer).
- Have qualified personnel check the automation system once a year.
- **Entrance is reserved for vehicles, provide a separate entrance for pedestrians.**

3) FUNCTIONS

FOR THE INSTALLER: Fill in the table with the parameters set, in order to facilitate future modifications and maintenance operations.
The preset values are indicated between square brackets [ ].

PARAMETER MENU

Automatic Closing Time	[10s]	[___]
Motor 1 torque	[50%]	[___]
Motor 2 torque	[50%]	[___]
Motor 1 slow-down torque	[45%]	[___]
Motor 2 slow-down torque	[45%]	[___]
Opening delay time	[1s]	[___]
Closing delay time	[1s]	[___]
Motor 1 Normal Speed Time	[15s]	[___]
Motor 2 Normal Speed Time	[15s]	[___]
Slow-down speed	[0]	[___]
Zone	[0]	[___]

LOGIC MENU

TCA (Automatic Closing Time)	[OFF]	[___]
3 steps	[OFF]	[___]
Impulse lock on opening	[OFF]	[___]
Rapid closing	[OFF]	[___]
Photocells on opening	[OFF]	[___]
Photocell test	[OFF]	[___]
No. motors in operation	[OFF]	[___]
Lock hold	[OFF]	[___]
Start / Close	[OFF]	[___]
Fixed code	[OFF]	[___]
Radio programming	[ON]	[___]
Master	[OFF]	[___]

4) SCRAPPING

Warning: This operation should only be carried out by qualified personnel.
Materials must be disposed of in conformity with the current regulations. In case of scrapping, the automation devices do not entail any particular risks or danger. In case of materials to be recycled, these should be sorted out by type (electrical components, copper, aluminium, plastic etc.).

5) DISMANTLING

Warning: This operation should only be carried out by qualified personnel.
When the control unit is disassembled to be reassembled on another site, proceed as follows:

- Disconnect the power supply and the entire electrical installation.
- In the case where some of the components cannot be removed or are damaged, they must be replaced.

WARNINGS

Correct controller operation is only ensured when the data contained in the present manual are observed. The company is not to be held responsible for any damage resulting from failure to observe the installation standards and the instructions contained in the present manual.

The descriptions and illustrations contained in the present manual are not binding. The Company reserves the right to make any alterations deemed appropriate for the technical, manufacturing and commercial improvement of the product, while leaving the essential product features unchanged, at any time and without undertaking to update the present publication.

Nous vous remercions pour avoir choisi ce produit. Nous sommes certains qu'il vous offrira les performances que vous souhaitez. Lisez attentivement la brochure "**Avertissements**" et le "**Manuel d'instructions**" qui accompagnent ce produit, puisqu'ils fournissent d'importantes indications concernant la sécurité, l'installation, l'utilisation et l'entretien. Ce produit est conforme aux normes reconnues de la technique et aux prescriptions concernant la sécurité.

1) GENERALITES

La centrale de commande **LIBRA-UL-R** est fournie par le constructeur avec un réglage standard. Toute modification éventuelle doit être effectuée avec le programmateur à écran incorporé ou avec UNIPRO. La centrale supporte complètement le protocole EELINK.
Les caractéristiques principales sont:
- Contrôle de deux moteurs en basse tension jusqu'à 40W de puissance
- Réglage électronique du couple avec détection des obstacles
- Entrées contrôle butées de fin de course
- Entrées séparées pour les dispositifs de sécurité
- Récepteur radio incorporé rolling-code avec clonage des émetteurs.

2) SÉCURITÉ

L'automation, lorsqu'elle est installée et utilisée correctement, remplit les conditions du niveau de sécurité demandé. Toutefois, il faut observer certaines règles de comportement pour éviter des accidents.
Avant d'utiliser l'automation, lire attentivement le mode d'emploi et le conserver pour les consultations futures.
- Les personnes (enfants et adultes) et les choses doivent être tenues hors du rayon d'action de l'automation surtout pendant le fonctionnement.
- Ne pas laisser les radiocommandes ou d'autres dispositifs de commande à portée des enfants afin d'éviter des actionnements involontaires de l'automation.
- Ne pas bloquer volontairement le mouvement de la porte.
- Ne pas tenter d'ouvrir manuellement le portail si l'actionneur n'a pas été bloqué à l'aide de la poignée de déblocage.
- Ne pas modifier les composants de l'automation.
- En cas de mauvais fonctionnement, couper l'alimentation, activer le déblocage d'urgence pour permettre l'accès et demander l'intervention d'un technicien qualifié (installateur).
- Couper l'alimentation de réseau et si présent au moins un pôle des batteries pour les opérations de nettoyage externe.
- Les optiques des cellules photoélectriques et les dispositifs de signalisation lumineuse doivent être toujours propres. Contrôler que des branches ou des arbustes ne gênent pas les dispositifs de sécurité (cellules photoélectriques).
- Demander l'aide d'un personnel qualifié (installateur) pour toute intervention sur l'automation.
- Faire contrôler tous les ans l'automation par un personnel qualifié.
- **L'entrée est réservée aux véhicules. Prévoir une entrée séparée pour les piétons.**

3) FONCTIONS

POUR L'INSTALLATEUR: remplir le tableau avec les paramètres prédéfinis afin de faciliter les futures modifications et les entretiens.
Entre parenthèses carrées [ ] sont indiquées les valeurs prédéfinies.

MENU PARAMÈTRES

Temps de Fermeture Automatique	[10s]	[___]
Couple Moteur 1	[50%]	[___]
Couple Moteur 2	[50%]	[___]
Couple Moteur 1 ralentissement	[45%]	[___]
Couple Moteur 2 ralentissement	[45%]	[___]
Temps de retard en ouverture	[1s]	[___]
Temps de retard en fermeture	[1s]	[___]
Temps vitesse normale mot.1	[15s]	[___]
Temps vitesse normale mot.2	[15s]	[___]
Vitesse de ralentissement	[0]	[___]
Zone	[0]	[___]

MENU LOGIQUES

TCA	[OFF]	[___]
3 Pas	[OFF]	[___]
Blocage des Impulsions en ouverture	[OFF]	[___]
Fermeture rapide	[OFF]	[___]
Cellule photoélectriques en ouverture	[OFF]	[___]
Test cellules phot.	[OFF]	[___]
N° moteurs actifs	[OFF]	[___]
Maintien du blocage	[OFF]	[___]
Start / Close	[OFF]	[___]
Code Fixe	[OFF]	[___]
Prog. Radio	[ON]	[___]
Master	[OFF]	[___]

4) DEMOLITION

Attention: S'adresser exclusivement à du personnel qualifié.
L'élimination des matériaux doit être faite en respectant les normes en vigueur. En cas de démolition, il n'existe aucun danger ou risque particulier dérivant du produit. En cas de récupération des matériaux, il sera opportun de les trier selon leur genre (parties électriques - cuivre - aluminium - plastique - etc.).

5) DEMONTAGE

Attention: S'adresser exclusivement à du personnel qualifié.
Si l'unité de commande doit être démontée et remontée ailleurs, il faut:
- Couper l'alimentation et débrancher toute l'installation électrique.
- Si des composants ne peuvent pas être enlevés ou sont endommagés, il faudra les remplacer.

AVERTISSEMENTS

Le bon fonctionnement de l'actionneur n'est assuré que si les données fournies dans ce manuel sont respectées. Le constructeur ne répond pas pour les dommages provoqués par le non respect des normes d'installation et des indications fournies dans ce manuel.

Les descriptions et les figures de ce manuel n'engagent pas le constructeur. En laissant inaltérées les caractéristiques essentielles du produit, la Société se réserve le droit d'apporter à n'importe quel moment les modifications qu'elle juge opportunes pour améliorer le produit du point de vue technique, commercial et de construction, sans s'engager à mettre à jour cette publication.

Al agradecerle la preferencia que ha manifestado por este producto, la empresa está segura de que de él obtendrá las prestaciones necesarias para sus exigencias. Lea atentamente el folleto “**Advertencias**” y el “**Manual de instrucciones**” que acompañan a este producto, pues proporcionan importantes indicaciones referentes a la seguridad, la instalación, el uso y el mantenimiento del mismo.
Este producto cumple los requisitos establecidos por las normas reconocidas de la técnica y las disposiciones relativas a la seguridad.

1) DATOS GENERALES

El cuadro de mandos **LIBRA-UL-R** es suministrado por el constructor con configuración estándar. Cualquier variación debe configurarse mediante el programador con display incorporado o mediante UNIPRO. La Central soporta completamente el protocolo EELINK.
Las características principales son:
- Control de dos motores de baja tensión de hasta 40 W de potencia
- Regulación electrónica del par con detección de obstáculos
- Entradas para el control de fin de carrera
- Entradas separadas para los mecanismos de seguridad
- Receptor radio incorporado rolling-code con clonación de transmisores.

2) SEGURIDAD

El automatismo, si se instala y utiliza correctamente, satisface el grado de seguridad exigido. Sin embargo, es oportuno observar algunas reglas de comportamiento para evitar inconvenientes accidentales.
Antes de utilizar el automatismo, lea atentamente las instrucciones para el uso y consérvelas para consultas futuras.
- Mantenga a niños, personas en general y cosas fuera del radio de acción del automatismo, sobre todo durante el funcionamiento.
- No deje radiomandos u otros dispositivos de mando al alcance de los niños para evitar accionamientos involuntarios del automatismo.
- No obstaculice voluntariamente el movimiento de la hoja.
- No intente abrir manualmente la cancela si antes no se ha desbloqueado el servomotor con la manecilla de desbloqueo expresamente prevista.
- No modifique los componentes del automatismo.
- En caso de mal funcionamiento, corte el suministro de corriente, active el mecanismo de desbloqueo de emergencia para permitir el acceso y solicite la intervención de un técnico cualificado (instalador).
- Antes de efectuar cualquier operación de limpieza exterior, corte el suministro de corriente y, en caso de presencia de baterías, desconecte al menos un polo de éstas.
- Mantenga limpias las lentes de las fotocélulas y los dispositivos de señalización luminosa. Controle que ramas o arbustos no estorben a los dispositivos de seguridad (fotocélulas).
- Para cualquier intervención directa en el automatismo, sírvase de personal cualificado (instalador).
- Una vez al año, haga controlar el automatismo por personal cualificado.
- **La entrada está reservada a los vehículos. Predisponga una entrada separada para los peatones.**

3) FUNCIONES

PARA EL INSTALADOR: Rellene la tabla con los parámetros configurados, para facilitar futuras modificaciones y operaciones de mantenimiento.
Entre paréntesis cuadrados [ ], se indican los valores predefinidos.

MENÚ PARÁMETROS

Tiempo de Cierre Automático	[10s]	[___]
Par Motor 1	[50%]	[___]
Par Motor 2	[50%]	[___]
Par Motor 1 deceleración	[45%]	[___]
Par Motor 2 deceleración	[45%]	[___]
Tiempo de retardo de apertura	[1s]	[___]
Tiempo de retardo de cierre	[1s]	[___]
Tiempo de velocidad normal mot.1	[15s]	[___]
Tiempo de velocidad normal mot.2	[15s]	[___]
Velocidad de deceleración	[0]	[___]
Zone	[0]	[___]

MENU Lógicas

TCA	[OFF]	[___]
3 Pasos	[OFF]	[___]
3 Pasos	[OFF]	[___]
Bloquea Impulsos en fase de apertura	[OFF]	[___]
Cierre rápido	[OFF]	[___]
Fotocélulas en fase de apertura	[OFF]	[___]
Test fotocélulas	[OFF]	[___]
N° motores en función	[OFF]	[___]
Mantenimiento del bloqueo	[OFF]	[___]
Start / Close	[OFF]	[___]
Código Fijo	[OFF]	[___]
Prog. Radio	[ON]	[___]
Master	[OFF]	[___]

4) DEMOLICION

Atención: Sírvase exclusivamente de personal cualificado.
La eliminación de los materiales debe hacerse de conformidad con las normas vigentes. En caso de demolición, no existen particulares peligros o riesgos que deriven del producto mismo. Es oportuno, en caso de recuperación de los materiales, que se separen por tipos (partes eléctricas, cobre, aluminio, plástico, etc.).

5) DESMANTELAMIENTO

Atención: Sírvase exclusivamente de personal cualificado.
En el caso de que la central se desmonte para después volver a montarla en otro lugar, hay que realizar lo siguiente:
- Cortar el suministro de corriente y desconectar toda la instalación eléctrica.
- En el caso de que algunos componentes no se puedan sacar o resulten dañados, será necesario sustituirlos.

ADVERTENCIAS

El buen funcionamiento del operador resulta garantizado únicamente si se respetan los datos contenidos en este manual de instrucciones. La empresa no responde de los daños causados por el incumplimiento de las normas de instalación y de las indicaciones contenidas en este manual.
Las descripciones y las ilustraciones del presente manual tienen un carácter puramente indicativo. Dejando inalteradas las características esenciales del producto, la Empresa se reserva la posibilidad de aportar, en cualquier momento, las modificaciones que considere convenientes para mejorar técnica, constructiva y comercialmente el producto, sin la obligación de poner al día esta publicación.

Nel ringraziarVi per la preferenza accordata a questo prodotto, la ditta è certa che da esso otterrete le prestazioni necessarie al Vostro uso.
Leggete attentamente l’opuscolo ”Libretto istruzioni” che lo accompagna in quanto esso fornisce importanti indicazioni riguardanti la sicurezza, l’installazione, l’uso e la manutenzione.
Questo prodotto risponde alle norme riconosciute della tecnica e delle disposizioni relative alla sicurezza.

1) SICUREZZA GENERALE

ATTENZIONE! Una installazione errata o un uso improprio del prodotto, può creare danni a persone, animali o cose.

- Leggete attentamente l’opuscolo ”**Avvertenze**” ed il ”**Libretto istruzioni**” che accompagnano questo prodotto, in quanto forniscono importanti indicazioni riguardanti la sicurezza, l’installazione, l’uso e la manutenzione.
- Smaltire i materiali di imballo (plastica, cartone, polistirolo, ecc.) secondo quanto previsto dalle norme vigenti. Non lasciare buste di nylon e polistirolo a portata dei bambini.
- Conservare le istruzioni per allegarle al fascicolo tecnico e per consultazioni future.
- Questo prodotto è stato progettato e costruito esclusivamente per l’utilizzo indicato in questa documentazione.
  Usi non indicati in questa documentazione potrebbero essere fonte di danni al prodotto e fonte di pericolo.
- La Ditta declina qualsiasi responsabilità derivante dall’uso improprio o diverso da quello per cui è destinato ed indicato nella presente documentazione.
- Non installare il prodotto in atmosfera esplosiva.
- La Ditta declina qualsiasi responsabilità dall’inosservanza della Buona Tecnica nella costruzione delle chiusure (porte, cancelli, ecc.), nonché dalle deformazioni che potrebbero verificarsi durante l’uso.
- Togliere l’alimentazione elettrica, prima di qualsiasi intervento sull’impianto. Scollegare anche eventuali batterie tampone se presenti.
- Prevedere sulla rete di alimentazione dell’automazione, un interruttore o un magnetotermico onnipolare con distanza di apertura dei contatti uguale o superiore a 0,13” (3,5 mm).
- Verificare che a monte della rete di alimentazione, vi sia un interruttore differenziale con soglia da 0.03A.
- Verificare se l’impianto di terra è realizzato correttamente: collegare tutte le parti metalliche della chiusura (porte, cancelli, ecc.) e tutti i componenti dell’impianto provvisti di morsetto di terra.
- Applicare tutti i dispositivi di sicurezza (fotocellule, coste sensibili, ecc.) necessari a proteggere l’area da pericoli di schiacciamento, convogliamento, cesoiamento.
- Applicare almeno un dispositivo di segnalazione luminosa (lampeggiante) in posizione visibile, fissare alla struttura un cartello di Attenzione.
- La Ditta declina ogni responsabilità ai fini della sicurezza e del buon funzionamento dell’automazione se vengono impiegati componenti di altri produttori.
- Usare esclusivamente parti originali per qualsiasi manutenzione o riparazione.
- Non eseguire alcuna modifica ai componenti dell’automazione se non espressamente autorizzata dalla Ditta.
- Istruire l’utilizzatore dell’impianto per quanto riguarda i sistemi di comando applicati e l’esecuzione dell’apertura manuale in caso di emergenza.
- Non permettere a persone e bambini di sostare nell’area d’azione dell’automazione.
- Non lasciare radiocomandi o altri dispositivi di comando alla portata dei bambini onde evitare azionamenti involontari dell’automazione.
- L’utilizzatore deve evitare qualsiasi tentativo di intervento o riparazione dell’automazione e rivolgersi solo a personale qualificato.
- Tutto quello che non è espressamente previsto in queste istruzioni, non è permesso.

2) GENERALITÁ

Il quadro comandi **LIBRA-UL-R** viene fornito dal costruttore con settaggio standard. Qualsiasi variazione, deve essere impostata mediante il programmatore a display incorporato o mediante UNIPRO. Supporta completamente il protocollo EELINK.
Le caratteristiche principali sono:
- Controllo di due motori in bassa tensione fino a 40W di potenza
- Regolazione elettronica della coppia con rilevamento ostacoli
- Ingressi controllo finecorsa
- Ingressi separati per le sicurezze
- Ricevitore radio incorporato rolling-code con clonazione trasmettitori.

La scheda è dotata di una morsettiera di tipo estraibile per rendere più agevole la manutenzione o la sostituzione. Viene fornita con una serie di ponti precablati per facilitare l’installatore in opera.
I ponti riguardano i morsetti: 15-17 e 15-18. Se i morsetti sopraindicati, vengono utilizzati, togliere i rispettivi ponti.

VERIFICA

Il quadro LIBRA-UL-R effettua il controllo (verifica) dei relè di marcia e dei dispositivi di sicurezza (fotocellule, costa sensibile, ecc.), prima di eseguire ogni ciclo di apertura e chiusura.

In caso di malfunzionamenti verificare il regolare funzionamento dei dispositivi collegati (paragrafo 5.6), e controllare i cablaggi.

⚠ INSTALLARE L’APRICANCELLO SOLO QUANDO:

- L’attuatore risulta idoneo per la tipologia costruttiva del cancello e per la classe di utilizzo del cancello.
- Tutti i punti di schiacciamento evidenti sono protetti o schermati.
- L’apricancello è concepito per essere installato solo su cancelli utilizzati per il passaggio di veicoli. Per i pedoni devono essere previsti accessi separati.
- Il cancello deve essere installato in una posizione tale da garantire una distanza sufficiente tra il cancello e le strutture adiacenti durante l’apertura e la chiusura, al fine di ridurre il rischio di intrappolamento.
  I cancelli a battente non potranno essere aperti in aree di pubblico accesso.
- Il cancello deve essere installato correttamente e deve funzionare liberamente in entrambe le direzioni prima dell’installazione dell’apricancello. Non serrare eccessivamente la frizione dell’attuatore o la valvola di sfiato della pressione per rimediare ad un cancello danneggiato.

IN CASO DI APRICANCELLI CON COMANDO UOMO PRESENTE:

- I comandi dell’apricancello devono essere posizionati in modo tale che l’utilizzatore abbia una visuale completa dell’area del cancello quando il cancello è in movimento.
- Dovrà essere posizionato vicino ai comandi un cartello recante la scritta “AVVERTENZA” dalle lettere alte almeno 0.25” (6,4 mm). e la seguente dichiarazione: “ Il cancello in movimento è in grado di causare lesioni o morte - non azionate il cancello quando il percorso non è libero”.
- Non dovranno essere utilizzati dispositivi di chiusura automatici (quali temporizzatori, rilevatori di spira o dispositivi similari).
- Non dovrà essere collegato nessun altro dispositivo di attivazione.

I comandi devono essere sufficientemente lontani dal cancello in modo che l’utente non possa venire a contatto con il cancello quando utilizza tali comandi. I comandi previsti per il resettaggio dell’attuatore dopo due attivazioni successive del dispositivo/i contro l’intrappolamento devono essere posizionati sulla linea visiva del cancello. I comandi esterni o facilmente accessibili dovranno essere dotati di protezione al fine di impedirne l’utilizzo non autorizzato.

I segnali di avvertenza e i cartelli devono essere installati in una posizione visibile nell’area del cancello.

IN CASO DI ATTUATORI CHE UTILIZZANO UN SENSORE CON RILEVAMENTO SENZA CONTATTO:

- Leggere le istruzioni sul posizionamento dei sensori senza contatto per ogni tipo di applicazione.
- Provvedere affinché venga ridotto al minimo il rischio di intervento di disturbi come quando, ad esempio, il veicolo fa scattare il sensore mentre il cancello è ancora in movimento.
- Posizionare uno o più sensori senza contatto dove esiste il rischio di intrappolamento o ostruzione, ad esempio lungo il perimetro raggiunto dal cancello in movimento o da una barriera.

IN CASO DI ATTUATORI CHE UTILIZZANO UN SENSORE CON RILEVAMENTO A CONTATTO (COSTA SENSIBILE O EQUIVALENTE):

- Dovranno essere installati uno o più sensori di contatto sul punto di serraggio di cancelli verticali a cardine per passaggio veicolare.
- Dovrà essere installato un sensore con contatto a circuito permanente i cui cablaggi dovranno essere disposti in modo tale che la comunicazione tra il sensore e l’apricancello non sia soggetta a danni meccanici.
- Dovrà essere installato un sensore con contatto senza fili quale ad esempio un sensore che trasmette segnali di frequenze radio (RF) all’apricancello per le funzioni di protezione contro l’intrappolamento nei casi in cui la trasmissione dei segnali non sia ostacolata o impedita dalla struttura dell’edificio, dal paesaggio naturale o da ostacoli similari. Il sensore con contatto senza fili dovrà funzionare conformemente alle condizioni per l’utilizzo finale previste.

⚠ IMPORTANTI PRESCRIZIONI DI SICUREZZA
ATTENZIONE: al fine di ridurre il rischio di danni fisici o morte:

- **Leggere e osservare tutte le istruzioni.**
- Non permettere ai bambini di utilizzare o giocare con i comandi del cancello. Tenere il telecomando fuori dalla portata dei bambini.
- Tenere lontani oggetti e persone dal cancello. **NON E’ PERMESSO ATTRAVERSARE IL PERCORSO ESEGUITO DAL CANCELLO IN MOVIMENTO.**
- Tutte le aperture di un cancello a scorrimento orizzontale sono riparate o schermate dal basso fino ad un minimo di 4 piedi (1,2 m) da terra, onde prevenire che un oggetto sferico dal diametro di 2-1/4 pollici (57,15 mm) passi attraverso le aperture in qualsiasi punto del cancello e in quella porzione della recinzione adiacente coperta dal cancello stesso in posizione di apertura;
- Tutti i punti di pinzatura esposti risultano eliminati o riparati ed esistono dei ripari per i rulli esposti.

3) DATI TECNICI

Alimentazione: .... 120Va.c. ±10% 60Hz*
Isolamento rete/bassa tensione: .... > 2MOhm 500Vdc
Temperatura di funzionamento............................... da 14°F a 131°(-10 / +55°C)
Rigidità dielettrica: .... rete/bt 3750Va.c. per 1 minuto
Corrente uscita motore: .... 3.5A+3.5A max
Corrente di commutazione relè motore: 10A
Potenza massima motori:.. 40W (24Vd.c.)
Alimentazione accessori: .... 24Va.c. (180mA assorbimento max)
24Va.c.safe (180mA assorbimento max)
Spia cancello aperto: ....Contatto N.O. (24Va.c./1A max)
Lampeggiante: ....24Va.c. 25W max
Dimensioni: ....vedi figura 1
Fusibili: ....JP1=2 AT, F2=1,25 AT
(* altre tensioni disponibili a richiesta)

KIT BATTERIE BT BAT (Fig.6)

Tensione di carica:...27.2Vd.c.
Corrente di carica: 130mA
Dati rilevati alla temperatura esterna di: .... 25°C
Capacità batteria:.. 2x (12V 1.2Ah)
Soglia protezione batteria scarica:..20.4Vd.c.
Tempo di ricarica batteria:...12/14 h
NOTA: Nel caso di funzionamento con batteria tampone le uscite ai morsetti 11-12 (24Va.c.) e 13-14 (Vsafe 24Va.c.) presentano una tensione di 24Vd.c. polarizzata come indicato in Fig.6.
Verificare al momento dell'installazione del Kit BT-BAT la corretta connessione dei dispositivi di sicurezza.

4) COLLEGAMENTI MORSETTIERA (Fig.3)

ATTENZIONE! Montare il pannello comandi del LIBRA-UL-R servendosi delle 4 viti e facendo attenzione a non modificare il grado di protezione contro l'entrata di acqua.

Per la parte elettrica fare riferimento al "Codice Elettrico Canadese PARTE I" per il Canada e al "Codice Elettrico Nazionale (NFPA70)" per gli Stati Uniti.

AVVERTENZE - Nelle operazioni di cablaggio ed installazione riferirsi alle norme vigenti e comunque ai principi di buona tecnica.

I conduttori alimentati con tensioni diverse, devono essere fisicamente separati, oppure devono essere adeguatamente isolati con isolamento supplementare di almeno 0.04" (1mm).

I conduttori devono essere vincolati da un fissaggio supplementare in prossimità dei morsetti, per esempio mediante fascette.

Tutti i cavi di collegamento devono essere mantenuti adeguatamente lontani dal dissipatore.

ATTEZIONE! Per il collegamento all'alimentazione elettrica (120V, 60Hz) deve essere utilizzato un cablaggio permanente come richiesto dai codici locali. I conduttori di alimentazione (120V, 60Hz) ed il conduttore generale di terra devono essere alloggiati in condotto flessibile reso stagno contro l'acqua e la misura deve essere almeno N.16 AWG.

Morsetto di Terra: assicurarsi che il conduttore generale di terra sia collegato al morsetto di terra (Vedi Fig.3).

JP1

1-2 Alimentazione di rete monofase 120Va.c. ±10% (1=L) (2=N)

JP2-JP5

Connessione del secondario del trasformatore.

JP9

3-4-5 Collegamento motore 2:
3 motore + (verde)
4 motore - (nero),
5 controllo fine corsa (bianco)

6-7-8 Collegamento motore 1:
6 motore + (verde)
7 motore - (nero)
8 controllo fine corsa (bianco)

9-10 Collegamento lampeggiante (24Va.c. 20W max)

JP8

11-12 Uscita 24Va.c. 180mA max - alimentazione fotocellule o altri dispositivi.

13-14 Uscita 24Va.c. Vsafe 180mA max - alimentazione trasmettitori fotocellule con verifica (Fig.3a).

15-16 (StArt - cLoSE) OFF. Pulsante START (N.O.)
(StArt - cLoSE) ON. Pulsante CLOSE (N.O.)

15-17 Pulsante STOP (N.C.). Se non usato, lasciare il ponticello 15-17 inserito.

15-18 Ingresso Fotocellula (N.C.). Se non usato, lasciare il ponticello 15-18 inserito.

15-19 Ingresso Fault (N.O.). Ingresso per fotocellule dotate di contatto N.O. di verifica (Fig.3a).

15-20 Pulsante OPEN (N.O.)

JP7

21-22 Contatto (N.O) per segnale acustico (Fig.3a).

23-24 Ingresso antenna per scheda radioricevente ad innesto (23 segnale - 24 calza).

5) PROGRAMMAZIONE

Il quadro comandi dotato di microprocessore, viene fornito con parametri di funzionamento preimpostati dal costruttore, validi per installazioni standard. I parametri predefiniti possono essere variati mediante il programmatore a display incorporato o mediante UNIPRO.

Nel caso la programmazione venga effettuata mediante UNIPRO, leggere attentamente le istruzioni relative a UNIPRO e procedere come segue.

Collegare il programmatore UNIPRO alla centralina tramite l'accessorio UNIFLAT e UNIDA (Vedere fig.4). La centrale **LIBRA-UL-R** non alimenta il programmatore UNIPRO che quindi necessita di apposito alimentatore.

Entrare nel menù "CENTRALINE", nel sottomenù "PARAMETRI" e scorrere le schermate del display con le frecce su/giù impostando numericamente i valori dei parametri di seguito elencati.

Per le logiche di funzionamento, riferirsi al sottomenù "LOGICA".

Nel caso si proceda alla programmazione mediante il programmatore incorporato fare riferimento alla Fig. A e B e al paragrafo "configurazione".

6) CONFIGURAZIONE

Il programmatore a display consente di impostare tutte le funzioni del quadro comandi **LIBRA-UL-R**.

Il programmatore dispone di tre pulsanti per la navigazione tra i menu e la configurazione dei parametri di funzionamento:

+ tasto scorrimento menu/incremento valore
- tasto scorrimento menu/riduzione valore
OK tasto di invio (conferma)

La pressione simultanea dei tasti + e - consente di uscire menu in cui si sta operando e passare al menu superiore.

Le modifiche apportate vengono impostate solo se seguite dalla pressione del tasto OK.

Con la prima pressione del tasto OK si entra in modalità programmazione.

Inizialmente sul display compaiono le seguenti informazioni:

- Versione Software centrale di comando
- Numero manovre totali effettuate (il valore è espresso in migliaia quindi durante le prime mille manovre il display indica costantemente 0000).
- Numero manovre effettuate dall'ultima manutenzione (il valore è espresso in migliaia quindi durante le prime mille manovre il display indica costantemente 0000).
- Numero radiocomandi memorizzati.

Una pressione del tasto OK durante la fase di presentazione iniziale consente di passare direttamente al primo menu.

Di seguito vengono elencati i menu principali ed i relativi sottomenu disponibili. Il parametro predefinito, è quello chiuso fra parentesi quadre **[0]**. Tra parentesi rotonde viene indicata la scritta che appare sul display.

Fate riferimento alle Tabelle A e B per la procedura di configurazione.

6.1) MENU PARAMETRI (PArAM)

- **Tempo Chiusura Automatica (tcA) [10s]**
  Impostare numericamente il valore del tempo di chiusura automatica da 3 a 60 secondi.
- **Coppia motore 1 (c.M1) [50%]**
  (UNIPRO ⇒ Parametri avanzati ⇒ indirizzo 3)
  Impostare numericamente il valore di coppia del motore 1 tra 1% e 99%.
- **Coppia motore 2 (c.M2) [50%]**
  (UNIPRO ⇒ Parametri avanzati ⇒ indirizzo 4)
  Impostare numericamente il valore di coppia del motore 2 tra 1% e 99%.
- **Coppia motore 1 rallentamento (c.M1 rALL) [45%]**
  (UNIPRO ⇒ Parametri avanzati ⇒ indirizzo 8)
  Impostare numericamente il valore di coppia durante il rallentamento del motore 1 tra 1% e 99%.
- **Coppia motore 2 con rallentamento (c.M2 rALL) [45%]**
  (UNIPRO ⇒ Parametri avanzati ⇒ indirizzo 9)
  Impostare numericamente il valore di coppia durante il rallentamento del motore 2 tra 1% e 99%.
  NOTA: In caso di rilevamento ostacolo la funzione Amperostop, ferma il movimento dell'anta, inverte il moto per 1 sec. e si ferma nello stato di STOP.
  ⚠ **Una errata impostazione della sensibilità può creare danni a persone, animali o cose.**
- **Tempo ritardo apertura (t SFAS AP) [1s]**
  Impostare il ritardo di apertura del motore 1 rispetto al motore 2, regolabile da 1 a 10 secondi
- **Tempo ritardo chiusura (t SFAS ch) [1s]**
  Impostare il ritardo di chiusura del motore 2 rispetto al motore 1, regolabile da 1 a 10 secondi
- **Tempo Velocità Normale motore 1 (t.vEL.M1) [15s]**
  (UNIPRO ⇒ Parametri avanzati ⇒ indirizzo 6)
  Impostare il tempo a velocità normale (non rallentata), variabile da 1 a 30 secondi.
- **Tempo Velocità Normale motore 2 (t.vEL.M2) [15s]**
  (UNIPRO ⇒ Parametri avanzati ⇒ indirizzo 7)
  Impostare il tempo a velocità normale (non rallentata), variabile da 1 a 30 secondi.

Nota: Il tempo di rallentamento, in chiusura e in apertura, si ottiene cronometrando la durata di una manovra, ed impostando un valore minore in questo parametro. Se ad esempio la durata di una manovra è di 25 secondi, impostando un "tempo velocità normale" di 20s si otterranno 5s di rallentamento sia in chiusura che in apertura.

- **Velocità rallentamento (uEL rALL) [0]**
  (UNIPRO ⇒ Parametri avanzati ⇒ indirizzo 5)
  Impostare la velocità di rallentamento scegliendo uno di questi valori:
  0 - rallentamento disabilitato
  1 - rallentamento al 50% della velocità normale
  2 - rallentamento al 33% della velocità normale
  3 - rallentamento al 25% della velocità normale
- **Zona (ZonE) [0]**
  Impostare il numero di zona tra un valore minimo di 0 ed un valore massimo di 127. Vedi paragrafo 7 "Connessione seriale".

6.2) MENU LOGICHE (LoG Ic)

- TCA (tcA) [OFF]
ON Attiva la chiusura automatica
OFF Esclude la chiusura automatica.

- 3 Passi (3 PASS I) [OFF]
ON Abilita la logica 3 passi. Un impulso di start ha i seguenti effetti:
porta chiusa:...apre
in apertura:............................... ferma ed inserisce il TCA (se configurato)
porta aperta: .... chiude
in chiusura: ....ferma e riapre
OFF Abilita logica 4 passi. Un impulso di start ha i seguenti effetti:
porta chiusa:...apre
in apertura:............................... ferma ed inserisce il TCA (se configurato)
porta aperta: .... chiude
in chiusura: ....ferma e non inserisce il tca (stop)
dopo stop:.. apre

- Blocca Impulsi (bL IMP) [OFF]
ON L'impulso di start non ha alcun effetto durante la fase di apertura.
OFF L'impulso di start ha effetto durante la fase di apertura o chiusura.

- Chiusura rapida (ch rAP IdA) [OFF]
ON Chiude il cancello dopo il disimpegno delle fotocellule prima di attendere il termine del TCA impostato
OFF Comando non inserito

- Fotocellule in apertura (Fotoc AP) [OFF]
ON: in caso di oscuramento, esclude il funzionamento della fotocellula in apertura. In fase di chiusura, inverte immediatamente.
OFF: in caso di oscuramento, le fotocellule sono attive sia in apertura che in chiusura. Un oscuramento della fotocellula in chiusura, inverte il moto solo dopo il disimpegno della fotocellula.

- **Test fotocellule** (tESt Phot) **[OFF]**
(UNIPRO ⇒ Logiche avanzate ⇒ indirizzo 14)
ON Attiva la verifica delle fotocellule
OFF Disattiva la verifica delle fotocellule
Se disabilitato (OFF) inibisce la funzione di verifica delle fotocellule, consentendo la connnessione di dispositivi non dotati di contatto supplementare verifica.

- Motori attivi (I Mot Att) [OFF]
ON Risulta attivo esclusivamente il motore 2 (morsetti 3-4-5).
Con questa configurazione l'ingresso pedonale risulta disabilitato.
OFF Entrambi i motori attivi.

- Mantenimento blocco (tEnUtA bLocco) [OFF] (Fig. 5)
ON Da utilizzare in presenza di fermo meccanico di chiusura.
Questa funzione attiva la pressione delle ante sul fermo meccanico, senza che questo venga considerato come ostacolo dal sensore amperostop.
Lo stelo continua quindi la sua corsa per altri 0,5s, dopo l'intercettazione del fine corsa di chiusura o fino all'arresto meccanico. In questo modo anticipando leggermente l'intervento dei finecorsa di chiusura, si avrà la perfetta battuta delle ante sul fermo di arresto. (Fig. 5a)
OFF Da utilizzare in assenza di fermo meccanico di chiusura.
Il movimento viene fermato esclusivamente dall'intervento del finecorsa di chiusura, in questo caso è necessario provvedere ad una precisa regolazione dell'intervento del finecorsa di chiusura. (Fig.5b).

- Selezione START - CLOSE (StArt - cLoSE) [OFF]
ON L'ingresso tra i due morsetti 15-16 funziona come CLOSE.
OFF L'ingresso tra i due morsetti 15-16 funziona come START.

- Codice Fisso (cod IcE F ISSo) [OFF]
(UNIPRO ⇒ Logiche avanzate ⇒ indirizzo 13)
ON Il ricevitore risulta configurato per il funzionamento in modalità codice fisso, vedi paragrafo "Clonazione dei Radiotrasmettitori"
OFF Il ricevitore risulta configurato per il funzionamento in modalità rolling-code, vedi paragrafo "Clonazione dei Radiotrasmettitori"

- Programmazione radiocomandi (ProG rAd Io) [ON]
(UNIPRO ⇒ Logiche avanzate ⇒ indirizzo 15)
ON Abilita la memorizzazione via radio dei trasmettitori:
1- Premere in sequenza il tasto nascosto (P1) e il tasto normale (T1-T2-T3-T4) di un trasmettitore già memorizzato in modalità standard attraverso il menu radio.
2- Premere entro 10s il tasto nascosto (P1) ed il tasto normale (T1-T2-T3-T4) di un trasmettitore da memorizzare.
La ricevente esce dalla modalità programmazione dopo 10s, entro questo tempo è possibile inserire ulteriori nuovi trasmettitori.
Questa modalità non richiede l'accesso al quadro comando.
OFF Disabilita la memorizzazione via radio dei trasmettitori.
I trasmettitori vengono memorizzati solo utilizzando l'apposito menu Radio.

- Master/Slave (MAStEr) [OFF]
ON Il quadro comando viene settato come Master in un collegamento centralizzato (vedi Paragrafo7).
OFF Il quadro comando viene settato come Slave in un collegamento centralizzato (vedi Paragrafo7).

6.3) MENU RADIO (rAd Io)

- Aggiungi
Consente di aggiungere un tasto di un radiocomando nella memoria della ricevente, dopo la memorizzazione restituisce numero della ricevente nella locazione della memoria (da 01 a 64).
Aggiungi Tasto start - **(AGG StArt)**
associa il tasto desiderato al comando Start

- Leggi (LEGG I)
Effettua una verifica di un tasto di una ricevente, se memorizzato restituisce numero della ricevente nella locazione della memoria (da 01 a 64) e numero del tasto (T1-T2-T3 o T4).

- Elimina Lista (EL IM. 64)
ATTENZIONE! Rimuove completamente dalla memoria della ricevente tutti i radiocomandi memorizzati.

- Lettura codice ricevitore (cod rX)
Visualizza il codice inserito nel ricevitore (par.11).

Consultate i paragrafi 9/10/11/12 per ulteriori informazioni inerenti le funzionalità avanzate del ricevitore incorporato Clonix.

6.4) MENU LINGUA (L InGUA)

Consente di impostare la lingua del programmatore a display.
- **ITALIANO (ItA)**
- **FRANCESE (FrA)**
- **INGLESE (EnG)**
- **SPAGNOLO (ESP)**

6.5) MENU DEFAULT (dEFAULt)

Riporta la centrale ai valori preimpostati dei default. Dopo il ripristino è necessario effettuare un nuovo autosettaggio.

6.6) DIAGNOSTICA E MONITORAGGIO

Il display presente sul quadro **LIBRA-UL-R** sia nel normale funzionamento, sia nel caso di anomalie visualizza alcune utili informazioni.

Diagnostica:
Nel caso di malfunzionamenti il display visualizza un messaggio che indica quale dispositivo è necessario verificare:
STRT = attivazione ingresso START
STOP = attivazione ingresso STOP
PHOT = attivazione ingresso PHOT
FLT = attivazione ingresso FAULT fotocellule verificate
Nel caso l'anta incontri un'ostacolo, il quadro **LIBRA-UL-R** ferma e comanda un'inversione, simultaneamente il display visualizza il messaggio "AMP".

Monitoraggio:
Nelle fasi di apertura e chiusura il display visualizza quattro cifre separate da un punto, ad es. 35.40. Le cifre si aggiornano costantemente durante la manovra e rappresentano la coppia massima raggiunta rispettivamente dal motore 1 (35) e dal motore 2 (40).
Questi valori consentono di correggere l'impostazione della coppia.
Se il valore di coppia massimo raggiunto durante la manovra si avvicina sensibilmente al valore impostato nel menu parametri, potrebbero verificarsi in futuro anomalie di funzionamento dovute all'usura o a piccole deformazioni dell'anta.
Si consiglia pertanto di verificare la coppia massima raggiunta, durante alcune manovre in fase di installazione ed eventulmente impostare nel menu parametri un valore superiore di circa 15/20 punti percentuali.

6.7) MENU AUTOSETTAGGIO (AUtoSEt)

Consente di effettuare il settaggio automatico della Coppia motori.
ATTENZIONE!! L'operazione di autosettaggio va effettuata solo dopo aver verificato l'esatto movimento dell'anta (apertura/chiusura) ed il corretto intervento dei finecorsa.
Non appena premuto il pulsante OK viene visualizzato il messaggio ".... ....", la centrale comanda una manovra di apertura seguita da una manovra di chiusura, durante al quale viene auomaticamente settato il valore minimo di coppia necessario al movimento dell'anta.
Durante questa fase è importante evitare l'oscuramento delle fotocellule, l'utilizzo dei comandi START, STOP, OPEN e del display.

Al termine, se l'autosettaggio è stato effettuato con successo, la centrale visualizza il messaggio "OK"e dopo la pressione di un qualsiasi tasto ritorna al menu Ausettaggio.
Se invece, la centrale visualizza il messaggio "KO" significa che la procedura di autosettaggio non è stata eseguita con successo, è necessario verificare lo stato di usura del cancello e la regolarità del movimento delle ante e quindi procedere ad una nuova operazione di autosettaggio.

ATTENZIONE! Durante la fase di autosettaggio la funzione di rilevamento ostacoli non è attiva, quindi l'installatore deve controllare il movimento dell'automazione e impedire a persone e cose di avvicinarsi o sostare nel raggio di azione dell'automazione.
In caso di utilizzo di batterie tampone l'autosettaggio deve essere effettuato con quadro comando alimentato a tensione di rete.

⚠ **Una errata impostazione della sensibilità può creare danni a persone, animali o cose.**

7) STATISTICHE
Collegato il programmatore UNIPRO alla centralina, entrare nel menù CENTRALE / STATISTICHE e scorrere la schermata dei parametri statistici:
- Versione software microprocessore scheda.
- Numero cicli effettuati. Se si sostituiscono i motori, annotarsi il numero di manovre eseguite fino a quel momento.
- Numero cicli effettuati dall'ultima manutenzione. Viene azzerato auto-maticamente ad ogni autodiagnosi o scrittura parametri.
- Data ultima manutenzione. Da aggiornare manualmente dall'apposito menù " Aggiorna data di manutenzione".
- Descrizione impianto. Permette di inserire 16 caratteri di individuazione impianto.

8) ALLARME
L'attuatore è provvisto di una sirena d'allarme gestita dal quadro controllo.
L'allarme entra in funzione nel caso di doppio intervento del dispositivo di rilevamento ostacoli (amperostop), senza che le ante vengano portate in completa apertura o chiusura.
In caso di anomalie di funzionamento, l'attivazione dell'allarme arresta immediatamente qualsiasi manovra.
E' possibile interrompere il segnale acustico utilizzando il pulsante STOP.
Nel caso di attivazione dell'allarme è necessario verificare che le ante non abbiano incontrato ostacoli.

9) DATI TECNICI RICEVITORE INTEGRATO
Canali di uscita della ricevente:
- canale uscita1, se reso attivo comanda uno START
Versioni trasmettitori utilizzabili:
Tutti i trasmettitori ROLLING CODE compatibili con 

.

INSTALLAZIONE ANTENNA
Usare una antenna accordata sui 433MHz.
Per il collegamento Antenna-Ricevitore usare cavo coassiale RG58.
La presenza di masse metalliche a ridosso dell'antenna, può disturbare la ricezione radio. In caso di scarsa portata del trasmettitore, spostare l'antenna in un punto più idoneo.

10) CONFIGURAZIONE RICEVITORE
Il ricevitore a bordo di tipo clonabile unisce le caratteristiche di estrema sicurezza alla copiatura della codifica a codice variabile (rolling code), la praticità di poter effettuare, grazie ad un esclusivo sistema, operazioni di "clonazione" di trasmettitori.
Clonare un trasmettitore significa generare un trasmettitore in grado di inserirsi automaticamente nella lista dei trasmettitori memorizzati nel ricevitore aggiungendosi o sostituendo un particolare trasmettitore.
La clonazione per sostituizione consente di creare un nuovo trasmettitore che prende il posto nel ricevitore di un trasmettitore precedentemente memorizzato, in quemodo sto sarà possibile rimuovere dalla memoria e rendere non più utilizzabile un trasmettitore.
Sarà quindi possibile programmare a distanza e senza intervenire sul ricevitore un gran numero di trasmettitori in aggiunta o in sostituzione di trasmettitori che, per esempio, siano stati smarriti.
Quando la sicurezza della codifica non sia determinante, il ricevitore a bordo permette di effettuare la clonazione in aggiunta a codice fisso che, rinunciando al codice variabile, permette comunque di avere una codifica con un elevato numero di combinazioni, mantenendo la possibilità di "copiare" un qualsiasi trasmettitore già programmato.
PROGRAMMAZIONE
La memorizzazione dei trasmettitori può avvenire in modalità manuale o a mezzo del programmatore **UNIRADIO**, che consente la gestione tramite il software **EEdbase** del database completo dell'installazione.
In questo ultimo caso la programmazione della ricevente avviene tramite la connessione di UNIRADIO al quadro comando **LIBRA-UL-R**, utilizzando gli accessori UNIFLAT e UNIDA come indicato in Fig. 4.

11) PROGRAMMAZIONE MANUALE
Nel caso di installazioni standard nelle quali non siano richieste le funzionalità avanzate è possibile procedere alla memorizzazione manuale dei trasmettitori, facendo riferimento alla Fig.B per la programmazione base.
- Se si desidera che il trasmettitore attivi l'uscita1 (START) con il tasto1 o con il tasto 2 o con il tasto 3 o con il tasto 4, inserire il trasmettitore nel menu tasto start come in fig. B.

Nota: Il tasto nascosto P1 assume aspetto diverso a seconda del modello di trasmettitore.
Per i trasmettitori dotati di tasto nascosto, premere il pulsante nascosto P1 (Fig.B1). Per i trasmettitori sprovvisti del tasto nascosto, il tasto P1 corrisponde alla pressione contemporanea dei 4 tasti del trasmettitore o, aprendo il vano batteria, a ponticellare con un cacciavite le due piazzole P1 (Fig.B2).
NOTA IMPORTANTE: CONTRASSEGNARE IL PRIMO TRASMETTITORE MEMORIZZATO CON IL BOLLINO CHIAVE (MASTER).
Il primo trasmettitore, nel caso di programmazione manuale, assegna il CODICE CHIAVE DEL RICEVITORE; questo codice risulta necessario per poter effettuare la successiva clonazione dei radiotrasmettitori.

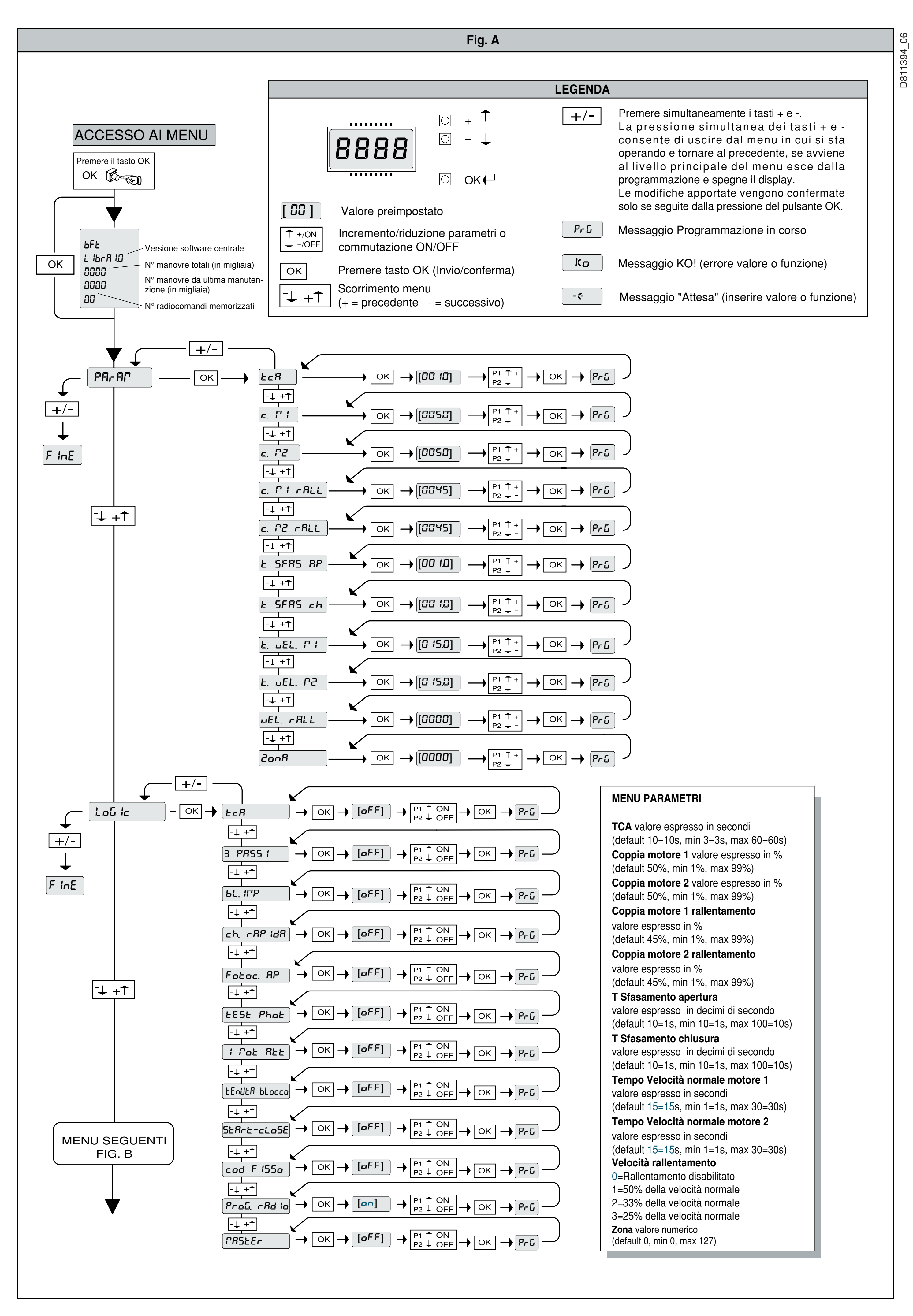
12) CLONAZIONE DEI RADIOTRASMETTITORI
Clonazione con rolling code / Clonazione a codice fisso
Fate rifermento alle istruzioni UNIRADIO e alla Guida programmazione CLONIX

12.1) PROGRAMMAZIONE AVANZATA: COMUNITÀ DI RICEVITORI
Fate rifermento alle istruzioni UNIRADIO e alla Guida programmazione CLONIX

13) DEMOLIZIONE
Attenzione: Avvalersi esclusivamente di personale qualificato.
L'eliminazione dei materiali va fatta rispettando le norme vigenti.
Nel caso di demolizione, non esistono particolari pericoli o rischi derivanti dal prodotto stesso.
È opportuno, in caso di recupero dei materiali, che vengano separati per tipologia (parti elettriche - rame - alluminio - plastica - ecc.).

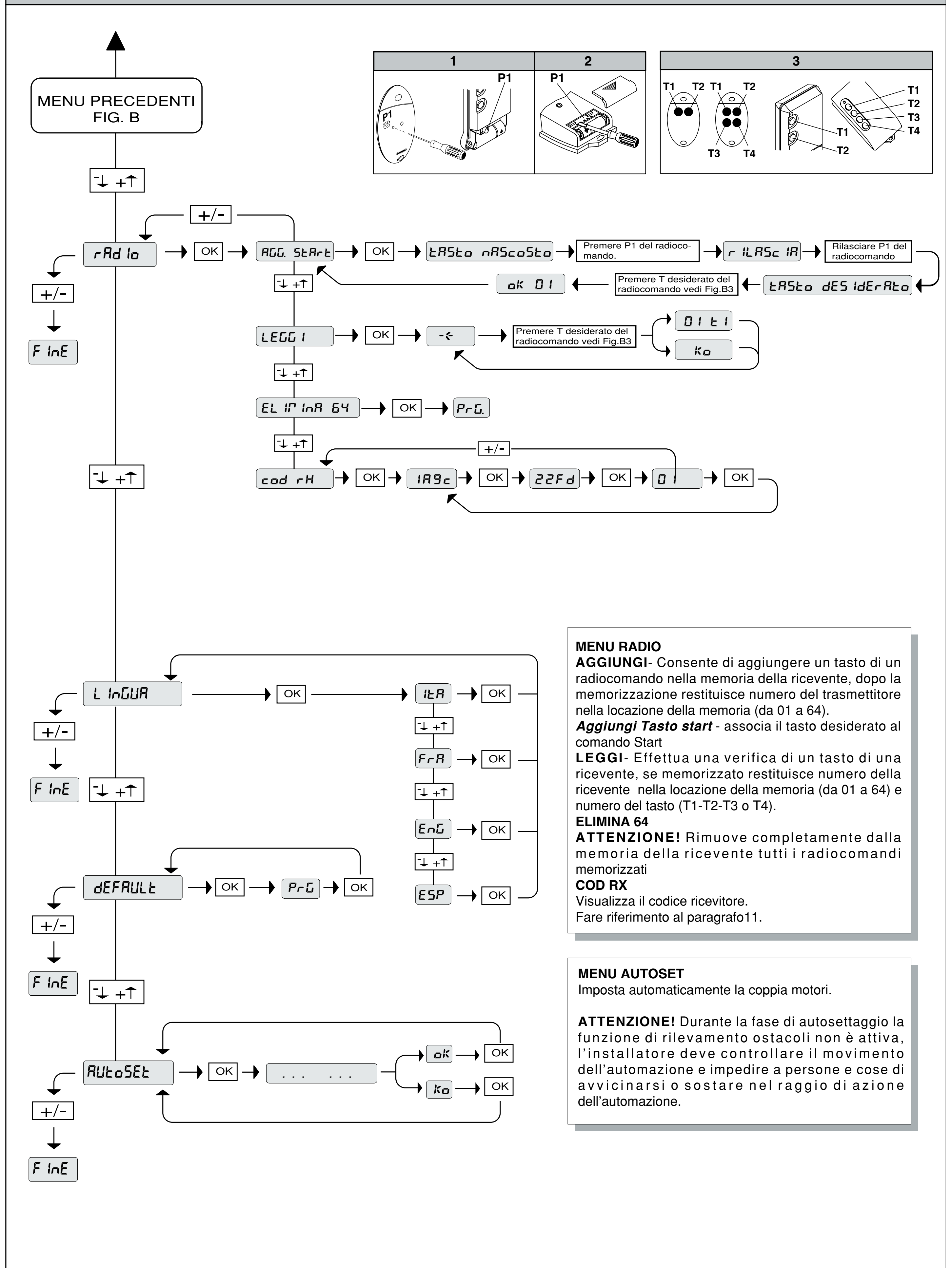
14) SMANTELLAMENTO
Attenzione: Avvalersi esclusivamente di personale qualificato.
Nel caso la centralina venga smontata per essere poi rimontata in altro sito bisogna:
- Togliere l'alimentazione e scollegare tutto l'impianto elettrico.
- Nel caso alcuni componenti non possano essere rimossi o risultino danneggiati, provvedere alla loro sostituzione.

Le descrizioni e le illustrazioni del presente manuale non sono impegnative. Lasciando inalterate le caratteristiche essenziali del prodotto, la Ditta si riserva di apportare in qualunque momento le modifiche che essa ritiene convenienti per migliorare tecnicamente, costruttivamente e commercialmente il prodotto, senza impegnarsi ad aggiornare la presente pubblicazione.


Fig. A
D811394_06
LEGENDA
8888
+
-
OK
+/-
Premere simultaneamente i tasti + e -.
La pressione simultanea dei tasti + e - consente di uscire dal menu in cui si sta operando e tornare al precedente, se avviene al livello principale del menu esce dalla programmazione e spegne il display.
Le modifiche apportate vengono confermate solo se seguite dalla pressione del pulsante OK.
[00]
Valore preimpostato
+/ON
-/OFF
Incremento/riduzione parametri o commutazione ON/OFF
OK
Premere tasto OK (Invio/conferma)
Scorrimento menu
(+ = precedente - = successivo)
PrG
Messaggio Programmazione in corso
Ko
Messaggio KO! (errore valore o funzione)
Messaggio "Attesa" (inserire valore o funzione)
ACCESSO AI MENU
Premere il tasto OK
OK
bFt
L IbrA 1.0
0000
0000
00
Versione software centrale
N° manovre totali (in migliaia)
N° manovre da ultima manutenzione (in migliaia)
N° radiocomandi memorizzati
PArAM
F InE
tcA
c. M1
c. M2
c. M1 rALL
c. M2 rALL
t SFAS AP
t SFAS ch
t. uEL. M1
t. uEL. M2
uEL. rALL
ZonA
[00 10]
[0050]
[0050]
[0045]
[0045]
[00 1.0]
[00 1.0]
[0 15.0]
[0 15.0]
[0000]
[0000]
P1 P2
LoG Ic
tcA
3 PASS I
bL. IMP
ch. rAP IdA
Fotoc. AP
tESt Phot
I Mot Att
tEnUtA bLocco
StArt-cLoSE
cod F ISSo
ProG. rAd Io
MAStEr
[oFF]
[on]
ON
OFF
MENU SEGUENTI FIG. B
MENU PARAMETRI
TCA valore espresso in secondi
(default 10=10s, min 3=3s, max 60=60s)
Coppia motore 1 valore espresso in %
(default 50%, min 1%, max 99%)
Coppia motore 2 valore espresso in %
(default 50%, min 1%, max 99%)
Coppia motore 1 rallentamento
valore espresso in %
(default 45%, min 1%, max 99%)
Coppia motore 2 rallentamento
valore espresso in %
(default 45%, min 1%, max 99%)
T Sfasamento apertura
valore espresso in decimi di secondo
(default 10=1s, min 10=1s, max 100=10s)
T Sfasamento chiusura
valore espresso in decimi di secondo
(default 10=1s, min 10=1s, max 100=10s)
Tempo Velocità normale motore 1
valore espresso in secondi
(default 15=15s, min 1=1s, max 30=30s)
Tempo Velocità normale motore 2
valore espresso in secondi
(default 15=15s, min 1=1s, max 30=30s)
Velocità rallentamento
0=Rallentamento disabilitato
1=50% della velocità normale
2=33% della velocità normale
3=25% della velocità normale
Zona valore numerico
(default 0, min 0, max 127)

D811394_06

Fig. B



MENU RADIO
AGGIUNGI- Consente di aggiungere un tasto di un radiocomando nella memoria della ricevente, dopo la memorizzazione restituisce numero del trasmettitore nella locazione della memoria (da 01 a 64).
Aggiungi Tasto start - associa il tasto desiderato al comando Start
LEGGI- Effettua una verifica di un tasto di una ricevente, se memorizzato restituisce numero della ricevente nella locazione della memoria (da 01 a 64) e numero del tasto (T1-T2-T3 o T4).
ELIMINA 64
ATTENZIONE! Rimuove completamente dalla memoria della ricevente tutti i radiocomandi memorizzati
COD RX
Visualizza il codice ricevitore.
Fare riferimento al paragrafo11.

MENU AUTOSET
Imposta automaticamente la coppia motori.

ATTENZIONE! Durante la fase di autosettaggio la funzione di rilevamento ostacoli non è attiva, l'installatore deve controllare il movimento dell'automazione e impedire a persone e cose di avvicinarsi o sostare nel raggio di azione dell'automazione.

Thank you for buying this product, our company is sure that you will be more than satisfied with its performance.
This product is supplied with an "Instruction Manual" which should be read carefully as it provides important information about safety, installation, operation and maintenance.

1) GENERAL SAFETY

WARNING! An incorrect installation or improper use of the product can cause damage to persons, animals or things.

- The "**Warnings**" leaflet and "**Instruction booklet**" supplied with this product should be read carefully as they provide important information about safety, installation, use and maintenance.
- Scrap packing materials (plastic, cardboard, polystyrene etc) according to the provisions set out by current standards. Keep nylon or polystyrene bags out of children's reach.
- Keep the instructions together with the technical brochure for future reference.
- This product was exclusively designed and manufactured for the use specified in the present documentation. Any other use not specified in this documentation could damage the product and be dangerous.
- The Company declines all responsibility for any consequences resulting from improper use of the product, or use which is different from that expected and specified in the present documentation.
- Do not install the product in explosive atmosphere.
- The Company declines all responsibility for any consequences resulting from failure to observe Good Technical Practice when constructing closing structures (door, gates etc.), as well as from any deformation which might occur during use.
- Disconnect the electrical power supply before carrying out any work on the installation. Also disconnect any buffer batteries, if fitted.
- Fit an omnipolar or magnetothermal switch on the mains power supply, having a contact opening distance equal to or greater than 0.13"(3,5 mm).
- Check that a differential switch with a 0.03A threshold is fitted just before the power supply mains.
- Check that earthing is carried out correctly: connect all metal parts for closure (doors, gates etc.) and all system components provided with an earth terminal.
- Fit all the safety devices (photocells, electric edges etc.) which are needed to protect the area from any danger caused by squashing, conveying and shearing.
- Position at least one luminous signal indication device (blinker) where it can be easily seen, and fix a Warning sign to the structure.
- The Company declines all responsibility with respect to the automation safety and correct operation when other manufacturers' components are used.
- Only use original parts for any maintenance or repair operation.
- Do not modify the automation components, unless explicitly authorised by the company.
- Instruct the product user about the control systems provided and the manual opening operation in case of emergency.
- Do not allow persons or children to remain in the automation operation area.
- Keep radio control or other control devices out of children's reach, in order to avoid unintentional automation activation.
- The user must avoid any attempt to carry out work or repair on the automation system, and always request the assistance of qualified personnel.
- Anything which is not expressly provided for in the present instructions, is not allowed.

2) GENERAL OUTLINE

The **LIBRA-UL-R** control panel is supplied by the manufacturer with standard setting. Any alteration must be set by means of the incorporated display programmer or by means of UNIPRO. The Control unit completely supports the EELINK protocol.
Its main characteristics are:

- Control of two low-voltage motors up to 40W power
- Electronic torque setting with obstacle detection
- Limit-switch control inputs
- Separate inputs for safety devices
- Incorporated rolling-code radio receiver with transmitter cloning

The board is provided with a terminal board which can be pulled out for easier maintenance or replacement. The board is supplied with a series of pre-wired jumpers to facilitate the installer's work.
The jumpers relate to the following terminals: 15-17 and 15-18. If the above-mentioned terminals are in use, remove their respective jumpers.

CHECK

The LIBRA-UL-R panel carries out a control (check) on the starting relays and safety devices (photocells, safety edge etc.) before carrying out each opening and closing cycle.
In case of malfunction, check the devices connected for regular operation (paragraph 5.6) and check the wiring.

⚠ INSTALL THE GATE OPERATOR ONLY WHEN:

- The operator is appropriate for the construction of the gate and the usage Class of the gate,
- All exposed pinch points are eliminated or guarded,
- The operator is intended for installation only on gates used for vehicles. Pedestrians must supplied with a separate access opening,
- The gate must be installed in a location so that enough clearance is supplied between the gate and adjacent structures when opening and closing to reduce the risk of entrapment. Swinging gates shall not open into public access areas,
- The gate must be properly installed and work freely in both directions prior to the installation of the gate operator. Do not over-tighten the operator clutch or presure relief valve to compensate for a damaged gate.

FOR GATE OPENERS WITH HOLD-TO-RUN CONTROL:

- The gate operator controls must be placed so that the user has full view of the gate area when the gate is moving,
- A sign with the message "WARNING" must be positioned near the controls. The characters for the writing should be at least 0.25"(6.4 mm) high. The following statement should also be indicated: "Moving Gate Has the Potential of Inflicting Injury or Death - Do Not Start Gate Unless Path is Clear".
- An automatic closing device (such as a timer, loop sensor, or similare device) shall not be employed
- No other activation device shall be connected.

Controls must be far enough from the gate so that the user is prevented from coming in contact with the gate while operating the controls. controls intended to be used to reset an operator after 2 sequential activations of the entrapment protection device or devices must be located in the line-of-sight of the gate. Outdoor or easly accesible controls shall have a security feature to prevent unauthorized use.

All warnings signs and placards must be installed where visible in the area of the gate.

FOR GATE OPERATOR PROVIDED WITH SENSOR FOR CONTACT-FREE DETECTION:

- See instructions on the placement of non contact sensor for each type of application,
- Care shall be exercised to reduce the risk of nuisance tripping, such as when a vheicle, trips the sensor while the gate is still moving, and
- One or more non-contact sensor shall be located where the risk of entrapment or obstruction exist, such as the perimeter reachable by a moving gate or barrier.

FOR GATE OPERATOR PROVIDED WITH CONTACT DETECTION (RUBBER EDGE OR SIMILAR):

- On or more contact sensor shall be located at the pinch point of a vehicular vertical pivot gate.
- A hardwired contact sensor shall be located and its wiring arranged so that the communication between the sensor and the gate operator is not subjected to mechanical damage.
- A wireless contact sensor such as one that transimts radio frequency (RF) signals the gate operator for entrapment protection functions shall be located where the transimission of the signals are not obscrtucted or impeded y building structure, natural landscaping or similar obstruction. A wireless contact sensor shall function under the intended end-use conditions.

⚠ IMPORTANT SAFETY INSTRUCTIONS

WARNINGS: to reduce the risk of injury or death:

- **Read and follow all instructions**.
- Never let children operate or play with gate control. Keep the remote control away from children.
- Always keep people and objects away from the gate. **NO ONE SHOULD CROSS THE PATH OF THE MOVING GATE**.
- All openings of a horizontal slide gate are guarded or screened from the bottom of the gate to a minimum of 4 feet (1.22 m) above the ground to prevent a 2-1/4 inch (57.2 mm) diameter sphere from passing through the openings anywhere in the gate, and in that portion of the adjacent fence that the gate covers in the open position,
- All exposed pinch points are eliminated or guarded, and guarding is supplied for sliding gates exposed rollers.

3) TECHNICAL DATA

Power supply: ....120Va.c. ±10% 60Hz*
Mains/low voltage insulation: .... > 2MOhm 500Vdc
Working temperature: .... from 14°F to 131° F (-10 to +55°C)
Dielectric strength:…. .... mains/low voltage 3750Vac per 1 minute
Motor output current: ....3.5A+3.5A max
Motor relay commutation current: 10A
Maximum motor power: 40W (24Vd.c.)
Supply to accessories: .... 24Va.c. (180mA max absorption)
24Va.c. V safe (180mA max absorption)
Gate-open warning light: .... N.O. contact (24Va.c./1A max)
Blinker: .... 24Va.c. 25W max
Dimensions: ....see figure 1
Fuses: .... JP1=2 AT, F2=1,25 AT
(* other voltages available on request)

BATTERY KIT BT BAT (Fig.6)

Charging voltage:... 27.2Vdc
Charging current:... 130mA
Outside temperature when values were measured: .... 25°C
Battery capacity:... 2x (12V 1.2Ah)
Flat battery protection threshold:... 20.4Vd.c.
Battery charging time:.. 12/14 hrs
NOTE: In case of operation with battery back up, the outputs to terminals 11-12 (24 Va.c.) and 13-14 (Vsafe 24 Va.c.) have a voltage of 24 Vd.c., polarised as shown in Fig. 6.
When installing the BT-BAT kit, check for correct connection of the safety devices.

4) TERMINAL BOARD CONNECTIONS (Fig.3)

WARNING! Mount the LIBRA-UL-R control panel with 4 screws making sure not to alter the degree of protection against water entry.
For the electrical installation are the "Canadian Electrical Code PART I" for Canada and the "National Electrical Code (NFPA 70)" for the United States.
WARNING – During the wiring and installation operations, refer to the current standards as well as principles of good technical practice.
Wires powered at different voltages must be physically separated, or suitably insulated with at least 0.04"(1 mm) extra insulation. The wires must be clamped by an extra fastener near the terminals, for example by bands.
All the connection cables must be kept at an adequate distance from the dissipator.

WARNING! For connection to the mains power supply (120V, 60Hz), permanent wiring is to be employed as required by local codes. Supply conductors (120V, 60Hz) and the main ground conductor should be contained in approved flexible watertight conduit and be at least size N.16 AWG.
Ground Terminal: make sure the main ground conductor is connected to the ground terminal (See Fig.3).

JP1
1-2 Single-phase mains power supply 120Va.c. ±10% (1=L) (2=N)
JP2-JP5
Connection to the secondary of the transformer.
JP9
3-4-5 Connection to motor 2:
3 motor + (green)
4 motor - (black),
5 limit-switch control (white)
6-7-8 Connection to motor 1:
6 motor + (green)
7 motor - (black)
8 limit-switch control (white)
9-10 Connection to blinker (24Va.c. 20W max)
JP8
11-12 Output 24Va.c. 180mA max - supply to photocells or other devices
13-14 Output 24Va.c. V safe 180mA max - supply to photocell transmitters with checking function (Fig.3a).
15-16 START pushbutton (N.O.).
15-17 (StArt - cLoSE) OFF. START pushbutton (N.O.)
(StArt - cLoSE) ON. CLOSE pushbutton (N.O.)
15-18 Photocell input (N.C.). If not used, leave the bridge 15-18 connected.
15-19 Fault input (N.O.). Input for photocells provided with checking N.O. contact (Fig. 3a).
15-20 OPEN pushbutton (N.O.)
JP7
21-22 Acoustic signal contact (N.O.) (Fig. 3a).
23-24 Antenna input for radio-receiver plug-in board (23 signal–24 braid).

5) PROGRAMMING

The control panel provided with a microprocessor is supplied with function parameters preset by the manufacturer, suitable for standard installations. The predefined parameters can be altered by means of either the incorporated display programmer or UNIPRO.
In the case where programming is carried out by means of UNIPRO, carefully read the instructions relating to UNIPRO, and proceed in the following way.
Connect the UNIPRO programmer to the control unit through the UNIFLAT and UNIDA accessories (See fig. 4). The **LIBRA-UL-R** control unit does not supply the UNIPRO programmer with power, and therefore requires an appropriate supply unit.
Enter the "CONTROL UNITS" menu, and the "PARAMETERS" submenu, then scroll the display screenfuls using the up/down arrows to set the numerical values of the parameters listed below.
For the function logics, refer to the "LOGIC" submenu.
In the case where programming is carried out by means of the incorporated programmer, refer to Fig. A and B and to the paragraph on "Configuration".

6) CONFIGURATION

The display programmer is used to set all the **LIBRA-UL-R** control panel functions.
The programmer is provided with three pushbuttons for menu scrolling and function parameter configuration:
+ menu scrolling/value increment key
- menu scrolling/value reduction key
OK Enter (confirm) key
The simultaneous pressure of the + and - keys is used to exit the active menu and move to the preceding menu.
The modifications made are only set if the OK key is subsequently pressed.
When the OK key is pressed for the first time, the programming mode is entered.
The following pieces of information appear on the display at first:
- Control unit software version
- Number of total manoeuvres carried out (the value is expressed in thousands, therefore the display constantly shows 0000 during the first thousand manoeuvres)
- Number of manoeuvres carried out since the latest maintenance operation (the value is expressed in thousands, therefore the display constantly shows 0000 during the first thousand manoeuvres)
- Number of memorised radio control devices.

When the OK key is pressed during the initial presentation phase, the first menu can be accessed directly.
Here follows a list of the main menus and the respective submenus available.
The predefined parameter is shown between square brackets [0].
The writing appearing on the display is indicated between round brackets.
Refer to Figures A and B for the configuration procedure.

6.1) PARAMETER MENU (PArAM)

- **Automatic Closing Time (tcA) [10s]**
  Set the numerical value of the automatic closing time from 3 to 60 seconds.
- **Motor 1 torque (Mot 1 torqUE) [50%]**
  (UNIPRO ⇒ Advanced parameters ⇒ address 3)
  Set the numerical value of the motor 1 torque between 1% and 99%.
- **Motor 2 torque (Mot 2 torqUE) [50%]**
  (UNIPRO ⇒ Advanced parameters ⇒ address 4)
  Set the numerical value of the motor 2 torque between 1% and 99%.
- **Motor 1 slow-down torque (M1 t SLow) [45%]**
  (UNIPRO ⇒ Advanced parameters ⇒ address 8)
  Set the numerical value for slow-down torque of motor 1 between 1% and 99%.
- **Motor 2 slow-down torque (M2 t SLow) [45%]**
  (UNIPRO ⇒ Advanced parameters ⇒ address 9)
  Set the numerical value for slow-down torque of motor 2 between 1% and 99%.
  NOTE: In case of obstacle detection, the Ampere-stop function halts the leaf movement, reverses its motion for 1 sec. and then halts in the STOP status.

  ⚠ **Incorrect sensitivity setting can cause injuries to persons or animals, or damage to things.**
- **Opening delay time (oPEn dELAY tIME) [1s]**
  Set the opening delay time for motor 1 relative to motor 2, between 1 and 10 seconds.
- **Closing delay time (cLS dELAY tIME) [1s]**
  Set the closing delay time for motor 2 relative to motor 1, between 1 and 10 seconds.

- **Motor 1 Normal Speed Time (m1 FASt tIME) [15s]**
  (UNIPRO fi Advanced parameters fi address 6)
  Set the time to normal speed (not slowed down), ranging from 1 to 30 seconds.
- **Motor 2 Normal Speed Time (m2 FASt tIME) [15s]**
  (UNIPRO ⇒ Advanced parameters ⇒ address 7)
  Set the time to normal speed (not slowed down), ranging from 1 to 30 seconds.
  Note: The slow-down time, on closing and on opening, is obtained by timing one manoeuvre and setting a minimum value for this parameter. If, for example, one manoeuvre lasts 25 seconds, a setting of "normal speed time" to 20s will produce a slow-down time of 5s both on closing and on opening.
- **Slow-down speed (SLou SPEEd) [0]**
  (UNIPRO ⇒ Advanced parameters ⇒ address 5)
  Set the slow-down speed by choosing from the following values:
  0 – slow-down disabled
  1 – slow-down to 50% of normal speed
  2 – slow-down to 33% of normal speed
  3 – slow-down to 25% of normal speed
- **Zone (ZonE) [0]**
  Set the zone number between a minimum value of 0 and a maximum value of 127. See paragraph 7 on "Serial connection".

6.2) LOGIC MENU (LoGIc)

- TCA (tcA) [OFF]
ON Activates automatic closing
OFF Excludes automatic closing

- 3 Steps (3 StEP) [OFF]
ON Enables 3-step logic. A Start impulse has the following effects:
door closed:...opens
on opening:...............................stops and enters TCA (if configured)
door open: .... closes
on closing: ....stops and reopens
OFF Enables 4-step logic. A Start impulse has the following effects:
door closed:...opens
on opening:...............................stops and enters TCA (if configured)
door open: .... closes
on closing: ....stops and does not enter TCA (stop)
after stopping:..opens

- Impulse lock (IbL oPEn) [OFF]
ON The Start impulse has no effect during the opening phase.
OFF The Start impulse becomes effective during the opening or closing phase.

- Rapid closing (FASt cLS) [OFF]
ON Closes the gate after photocell disengagement, before waiting for the end of the TCA set.
OFF Command not entered.

- Photocells on opening (Photc. oPEn) [OFF]
(UNIPRO ⇒ Advanced logics ⇒ address 14)
ON: In case of obscuring, this excludes photocell operation on opening. During the closing phase, it immediately reverses the motion.
OFF: In case of obscuring, the photocells are active both on opening and on closing. When a photocell is obscured on closing, it reverses the motion only after the photocell is disengaged.

- Photocell test (tESt Phot) [OFF]
ON Activates photocell check
OFF Deactivates photocell check
If this setting is not activated (OFF), it inhibits the photocell checking function, allowing connection of devices not provided with additional checking contact.

- Motors in operation (1 Mot on) [OFF]
ON Only motor 2 is in operation (terminals 3, 4 and 5).
With this configuration, the pedestrian input is disabled.
OFF Both motors are in operation.

- Lock hold (bLocH PErS ISt) [OFF] (Fig. 5)
ON To be used when the mechanical closing backstop is fitted.
This function activates leaf pressure on the mechanical backstop, without this being considered as an obstacle by the Ampere-stop sensor.
Therefore the rod continues its travel for another 0.5 sec. after detecting the closing limit switch or upon reaching the mechanical backstop. So by activating the closing limit switches slightly earlier, the leaves will come to a perfect halt against the backstop.(Fig.5a)
OFF To be used when no mechanical closing backstop is fitted.
Movement is exclusively halted by activation of the closing limit switches; in this case proceed to carrying out precise setting of the closing limit-switch activation. (Fig. 5b)

- Start-Close selection (StArt - cLoSE) [OFF]
ON The input between the two terminals 15-16 acts as close
OFF The input between the two terminals 15-16 acts as start

- Fixed code (FIXEd codE) [OFF]
(UNIPRO ⇒ Advanced logics ⇒ address 13)
ON The receiver is configured for operation in fixed-code mode, see paragraph on "Radio Transmitter Cloning".
OFF The receiver is configured for operation in rolling-code mode, see paragraph on "Radio Transmitter Cloning".

- Radio transmitter programming (rAdIo ProG) [ON]
(UNIPRO ⇒ Advanced logics ⇒ address 15)
ON This enables transmitter storage via radio:
1 – First press the hidden key (P1) and then the normal key (T1, T2, T3 or T4) of a transmitter already memorised in standard mode by means of the radio menu.
2 – Within 10s press the hidden key (P1) and the normal key (T1, T2, T3 or T4) of a transmitter to be memorised.
The receiver exits the programming mode after 10s, other new transmitters can be entered before the end of this time.
This mode does not require access to the control panel.
OFF This disables transmitter storage via radio.
The transmitters can only be memorised using the appropriate Radio menu.

- Master/Slave (mAStEr) [OFF]
ON The control panel is set as Master in a centralised connection (see Paragraph 7).
OFF The control panel is set as Slave in a centralised connection (see Paragraph 7).

6.3) RADIO MENU (rAdIo)

- Add
Allows you to add one key of a radio control device to the receiver memory; after storage it displays a message showing the receiver number in the memory location (from 01 to 64).

- Add Start button (Add StArt)
associates the required key to Start command

- Read (rEAd)
Checks one key of a receiver; if stored it displays a message showing the receiver number in the memory location (from 01 to 64), and the key number (T1, T2, T3 or T4).

- Eliminate list (ErASE 64)
WARNING! Completely removes all memorised radio control devices from the receiver memory.

- **Receiver code reading** (RX code)
This displays the code entered in the receiver (par. 11).

Consult paragraphs 9/10/11 and 12 for further information concerning the advanced functions of the Clonix incorporated receiver.

6.4) LANGUAGE MENU (LAnGUAGE)

Allows you to set the language on the display programmer.

- **ITALIAN (ItA)**
- **FRENCH (FrA)**
- **ENGLISH (EnG)**
- **SPANISH (ESP)**

6.5) DEFAULT MENU (dEFAULt)

Restores the preset default values on the control unit. After restoring, a new autoset operation must be carried out.

6.6) DIAGNOSTICS AND MONITORING

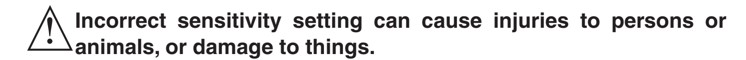
The display on the **LIBRA-UL-R** panel shows some useful information, both during normal operation and in the case of malfunctions.

Diagnostics:
In the case of malfunctions, the display shows a message indicating which device needs to be checked:
STRT = START input activation
STOP = STOP input activation
PHOT = PHOT input activation
FLT = FAULT input activation for checked photocells
In the case where an obstacle is found, the **LIBRA-UL-R** panel stops the door and activates a reverse manoeuvre; at the same time the display shows the "AMP" message.

Monitoring:
During the opening and closing phases, the display shows four digits separated by a dot, for example 35.40. The digits are constantly updated during the manoeuvre, and represent the maximum torque reached by motor 1 (35) and motor 2 (40).
These values allow the torque setting to be corrected.
If the maximum torque value reached during the manoeuvre gets sensibly close to the value set in the parameter menu, malfunctions may occur in the future following wear or slight door deformation.
It is therefore advisable to check the maximum torque reached during some

of the manoeuvres carried out in the course of installation, and if necessary set a value about 15-20 percent points higher in the parameter menu.

6.7) AUTOSET MENU (AUtoSEt)
Allows you to automatically set the Motor torque.
WARNING!! The autoset operation is only to be carried out after checking the exact leaf (opening/closing) movement, and correct limit-switch activation.
As soon as the OK pushbutton is pressed, the “.... ....” message is displayed, and the control unit executes an opening manoeuvre followed by a closing manoeuvre, during which the minimum torque value needed for leaf movement is automatically set.
During this phase, it is important to avoid obscuring the photocells, as well as using the START, STOP or OPEN commands and the display.
After this, if autosetting has been successfully completed, the control unit displays the “OK” message and, after pressing any key, returns to the Autoset menu.
If, on the other hand, the control unit displays the “KO” message, it means that the autoset procedure has not been successfully completed; it is thus necessary to check the wear condition of the gate and the regular movement of the leaves before proceeding to a new autoset operation.
WARNING! During the autoset phase, the obstacle detection function is not active, therefore the installer must control the automation movement and prevent persons and things from approaching or standing within the automation working range.
In the case where buffer batteries are used, autosetting must be carried out with the control panel supplied by mains power voltage.


Incorrect sensitivity setting can cause injuries to persons or animals, or damage to things.

7) STATISTICS
Having connected the UNIPRO programmer to the control unit, enter the CONTROL UNIT / STATISTICS menu and scroll the screenful showing the statistical parameters:
- Board microprocessor software version.
- Number of cycles carried out. If motors are replaced, count the number of manoeuvres carried out up to that time.
- Number of cycles carried out from the latest maintenance operation. It is automatically set to zero after each self-diagnosis or parameter writing.
- Date of latest maintenance operation. To be updated manually from the appropriate menu “Update maintenance date”.
- Installation description. 16 characters can be entered for installation identification.

8) ALARM SIGNAL
The operator is provided with an alarm siren managed from the control panel.
The alarm signal is set off in the case where the obstacle detection device (amperostop) is activated twice, without in leaves being brought to its fully opened or closed position.
In the case of malfunctions, any alarm activation immediately stops all manoeuvres.
The acoustic signal can be interrupted using the STOP button.
In the case of alarm activation check that the gates has not met any obstacles.

9) INTEGRATED RECEIVER TECHNICAL SPECIFICATION
Receiver output channels:
- output channel 1, if activated, controls a START command.

Transmitter versions which can be used:
all Rolling Code transmitters compatible with EE link.
ANTENNA INSTALLATION
Use an antenna tuned to 433MHz.
For Antenna-Receiver connection, use RG8 coaxial cable.
The presence of metallic masses next to the antenna can interfere with radio reception. In case of insufficient transmitter range, move the antenna to a more suitable position.

10) RECEIVER CONFIGURATION
The on-board receiver combines characteristics of utmost safety in copying variable code (rolling code) coding with the convenience of carrying out transmitter “cloning” operations thanks to an exclusive system.
Cloning a transmitter means creating a transmitter which can be automatically included within the list of the transmitters memorised in the receiver, either as an addition or as a replacement of a particular transmitter.
Cloning by replacement is used to create a new transmitter which takes the place of the one previously memorised in the receiver; in this way a specific transmitter can be removed from the memory and will no longer be usable.
Therefore it will be possible to remotely program a large number of additional transmitters or, for example, replacement transmitters for those which have been lost, without making changes directly to the receiver.
When coding safety is not a decisive factor, the on-board receiver allows you to carry out fixed-code additional cloning which, although abandoning the variable code, provides a high number of coding combinations, therefore keeping it possible to “copy” any transmitter which has already been programmed.
PROGRAMMING
Transmitter storage can be carried out in manual mode or by means of the UNIRADIO programmer which allows the complete installation database to be managed through the **EEdbase** software.
In this second case, receiver programming takes place through the connection of UNIRADIO to the **LIBRA-UL-R** control panel, using the UNIFLAT and UNIDA accessories as indicated in Fig. 4.

11) MANUAL PROGRAMMING
In the case of standard installations where advanced functions are not required, you can proceed to manual storage of the transmitters, making reference to fig. B for basic programming.

- If you wish the transmitter to activate output 1 (START) by means of key1, key2, key3 or key4, enter the transmitter in menu “Start key”, as in fig. B.

Note: Hidden key P1 appears differently depending on the transmitter model.
For transmitters with hidden key, press hidden key P1 (fig. B1). For transmitters without hidden key, the key P1 function corresponds to simultaneously pressing the 4 transmitter keys or, after opening the battery compartment, bridging the two P1 points by means of a screwdriver (fig. B2).

IMPORTANT NOTE: ATTACH THE ADH ESIVE KEY LABEL TO THE FIRST MEMORISED TRANSMITTER (MASTER).
In the case of manual programming, the first transmitter assigns the key code to the receiver; this code is necessary in order to carry out subsequent cloning of the radio transmitters.

12) RADIO-TRANSMITTER CLONING
Rolling-code cloning / Fixed-code cloning
Make reference to the UNIRADIO Instructions and the CLONIX Programming Guide.

12.1) ADVANCED PROGRAMMING: COLLECTIVE RECEIVERS
Make reference to the UNIRADIO Instructions and the CLONIX Programming Guide.

13) SCRAPPING
Warning: This operation should only be carried out by qualified personnel. Materials must be disposed of in conformity with the current regulations. In case of scrapping, the automation devices do not entail any particular risks or danger. In case of materials to be recycled, these should be sorted out by type (electrical components, copper, aluminium, plastic etc.).

14) DISMANTLING
Warning: This operation should only be carried out by qualified personnel. When the control unit is disassembled to be reassembled on another site, proceed as follows:
- Disconnect the power supply and the entire electrical installation.
- In the case where some of the components cannot be removed or are damaged, they must be replaced.

The descriptions and illustrations contained in the present manual are not binding. The Company reserves the right to make any alterations deemed appropriate for the technical, manufacturing and commercial improvement of the product, while leaving the essential product features unchanged, at any time and without undertaking to update the present publication.

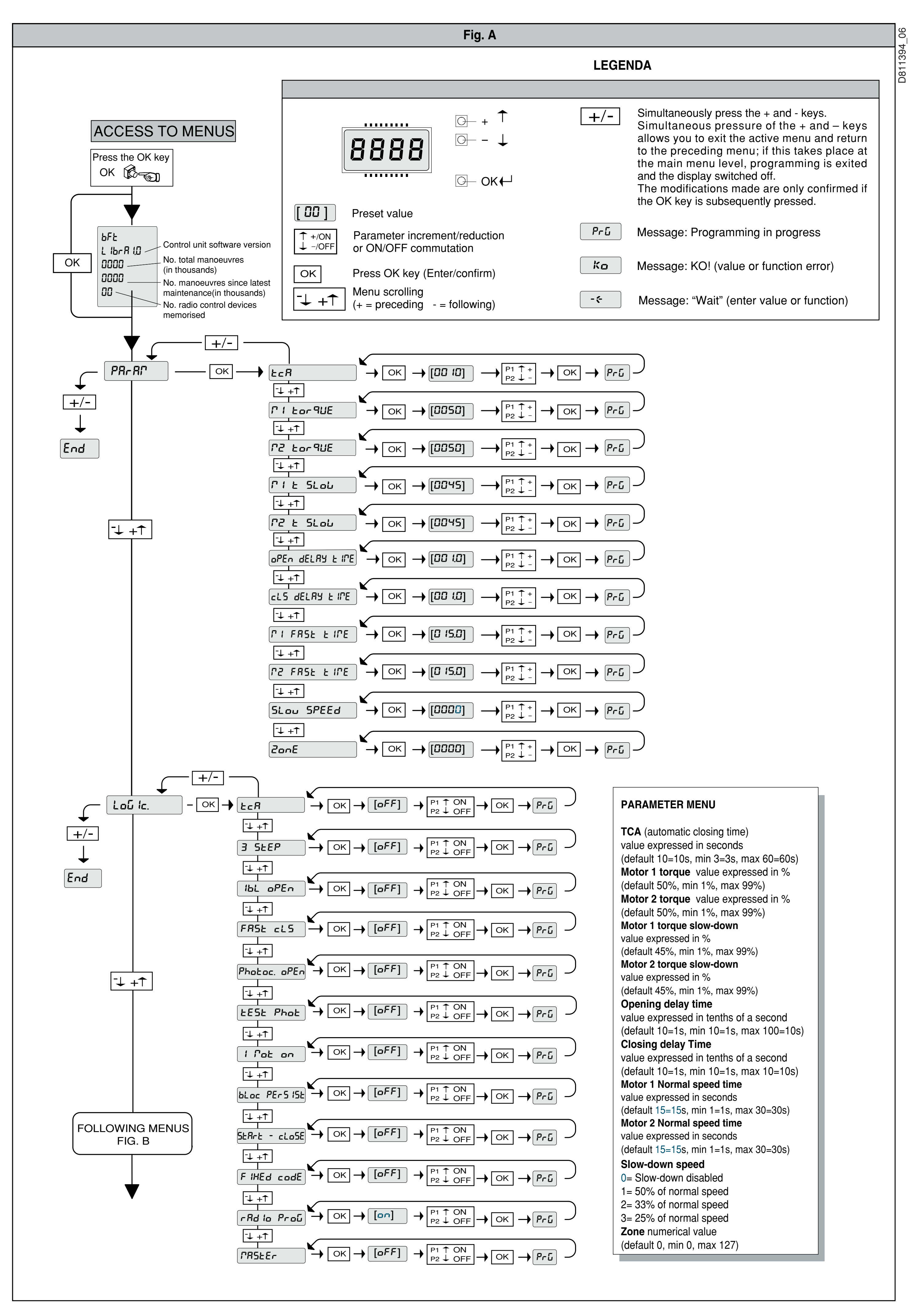


Fig. A
D811394_06
LEGENDA
8888
+ ↑
- ↓
OK↵
+/-
Simultaneously press the + and - keys.
Simultaneous pressure of the + and – keys allows you to exit the active menu and return to the preceding menu; if this takes place at the main menu level, programming is exited and the display switched off.
The modifications made are only confirmed if the OK key is subsequently pressed.
[00] Preset value
+/ON −/OFF Parameter increment/reduction or ON/OFF commutation
OK Press OK key (Enter/confirm)
Menu scrolling (+ = preceding - = following)
PrG Message: Programming in progress
Ko Message: KO! (value or function error)
Message: “Wait” (enter value or function)
ACCESS TO MENUS
Press the OK key
OK
bFt
L ibrA 1.0
0000
0000
00
Control unit software version
No. total manoeuvres (in thousands)
No. manoeuvres since latest maintenance(in thousands)
No. radio control devices memorised
PArAM
End
tcA [00 10]
M1 torque [0050]
M2 torque [0050]
M1 t SLow [0045]
M2 t SLow [0045]
oPEn dELAY tIME [00 1.0]
cLS dELAY tIME [00 1.0]
M1 FASt tIME [0 15.0]
M2 FASt tIME [0 15.0]
SLow SPEEd [0000]
ZonE [0000]
P1 P2
PrG
LoGIc
tcA
3 StEP
IbL oPEn
FASt cLS
Photoc. oPEn
tESt Phot
1 Mot on
bLoc PErSISt
StArt - cLoSE
FIXEd codE
rAdIo ProG [on]
MAStEr
[oFF]
P1 ON P2 OFF
FOLLOWING MENUS FIG. B
PARAMETER MENU
TCA (automatic closing time) value expressed in seconds (default 10=10s, min 3=3s, max 60=60s)
Motor 1 torque value expressed in % (default 50%, min 1%, max 99%)
Motor 2 torque value expressed in % (default 50%, min 1%, max 99%)
Motor 1 torque slow-down value expressed in % (default 45%, min 1%, max 99%)
Motor 2 torque slow-down value expressed in % (default 45%, min 1%, max 99%)
Opening delay time value expressed in tenths of a second (default 10=1s, min 10=1s, max 100=10s)
Closing delay Time value expressed in tenths of a second (default 10=1s, min 10=1s, max 10=10s)
Motor 1 Normal speed time value expressed in seconds (default 15=15s, min 1=1s, max 30=30s)
Motor 2 Normal speed time value expressed in seconds (default 15=15s, min 1=1s, max 30=30s)
Slow-down speed
0= Slow-down disabled
1= 50% of normal speed
2= 33% of normal speed
3= 25% of normal speed
Zone numerical value (default 0, min 0, max 127)

D811394_06

Fig. B

PRECEDING MENUS FIG. A

1 P1 — 2 P1 — 3 T1 T2 T1 T2 T3 T4 T1 T2 T1 T2 T3 T4

rAd Io → OK → Add StArt → OK → hIddEn bUttOn → Press P1 (pushbutton) on radio control device. → rELEASE → Release P1 on radio control device → dESIrEd bUttOn → Press the required T (key) on radio control device – see Fig. B3 → ok 01

rEAd → OK → -< → Press the required T (key) on radio control device – see Fig. B3 → 01 t1 / ko

ErASE 64 → OK → PrG.

cod rH → OK → 1A9c → OK → 22Fd → OK → 01 → OK

+/- → End

LAnGUAGE → OK → ItA → OK; FrA → OK; EnG → OK; ESP → OK

+/- → End

dEFAULt → OK → PrG → OK

+/- → End

AUtoSEt → OK → . . . . . . → ok → OK / ko → OK

+/- → End

RADIO MENU

ADD - Allows you to add one key of a radio control device to the receiver memory; after storage it displays a message showing the receiver number in the memory location (from 01 to 64).
Add Start button – associates the required key to Start command
READ - Checks one key on a receiver, if stored it displays a message showing the receiver number in the memory location (from 01 to 64), and the key number (T1, T2, T3 or T4).
ERASE 64
WARNING! Completely removes all memorised radio control devices from the receiver memory.
COD RX
Displays the receiver code.
Make reference to paragraph 11.

AUTOSET MENU
It automatically sets the motor torque.

WARNING! During the autoset phase, the obstacle detection function is not active, therefore the installer must control the automation movement and prevent persons and things from approaching or standing within the automation working range.

Nous vous remercions pour avoir choisi ce produit. Nous sommes certains qu'il vous offrira les performances que vous souhaitez. Lisez attentivement la brochure "**Avertissements**" et le "**Manuel d'instructions**" qui accompagnent ce produit, puisqu'ils fournissent d'importantes indications concernant la sécurité, l'installation, l'utilisation et l'entretien. Ce produit est conforme aux normes reconnues de la technique et aux prescriptions concernant la sécurité.

1) SECURITE GENERALE

ATTENTION! Une installation erronée ou une utilisation impropre du produit peuvent provoquer des lésions aux personnes et aux animaux ou des dommages aux choses.

- Lisez attentivement la brochure "**Avertissements**" et le "**Manuel d'instructions**" qui accompagnent ce produit, puisqu'ils fournissent d'importantes indications concernant la sécurité, l'installation, l'utilisation et l'entretien.
- Eliminer les matériaux d'emballage (plastique, carton, polystyrène etc.) selon les prescriptions des normes en vigueur. Ne pas laisser des enveloppes en nylon et polystyrène à la portée des enfants.
- Conserver les instructions et les annexer à la fiche technique pour les consulter à tout moment.
- Ce produit a été conçu et réalisé exclusivement pour l'utilisation indiquée dans cette documentation. Des utilisations non indiquées dans cette documentation pourraient provoquer des dommages au produit et représenter une source de danger pour l'utilisateur.
- La Société décline toute responsabilité dérivée d'une utilisation impropre ou différente de celle à laquelle le produit a été destiné et qui est indiquée dans cette documentation.
- Ne pas installer le produit dans une atmosphère explosive.
- La Société décline toute responsabilité en cas de non respect des règles de bonne technique dans la construction des fermetures (portes, portails etc.), ainsi qu'en cas de déformations pouvant se produire pendant l'utilisation.
- Couper l'alimentation électrique avant d'effectuer n'importe quelle intervention sur l'installation.
- Prévoir sur la ligne d'alimentation de la motorisation un interrupteur ou un magnétothermique omnipolaire avec distance d'ouverture des contacts égale ou supérieure à 0.13" (3,5 mm).
- Vérifier qu'en amont de la ligne d'alimentation il y a un interrupteur différentiel avec seuil de 0,03A.
- Vérifier si l'installation de terre est effectuée correctement: connecter toutes les parties métalliques de la fermeture (portes, portails etc.) et tous les composants de l'installation dotés de borne de terre.
- Appliquer tous les dispositifs de sécurité (cellules photoélectriques, barres palpeuses etc.) nécessaires à protéger la zone des dangers d'écrasement, d'entraînement, de cisaillement.
- Appliquer au moins un dispositif de signalisation lumineuse (feu clignotant) en position visible, fixer à la structure un panneau de Attention.
- La Société décline toute responsabilité en matière de sécurité et de bon fonctionnement de la motorisation si des composants d'autres producteurs sont utilisés.
- Utiliser exclusivement des pièces originales pour n'importe quel entretien ou réparation.
- Ne pas effectuer des modifications aux composants de la motorisation si non expressément autorisées par la Société.
- Informer l'utilisateur de l'installation sur les systèmes de commande appliqués et sur l'exécution de l'ouverture manuelle en cas d'urgence.
- Ne pas permettre à des personnes et à des enfants de stationner dans la zone d'action de la motorisation.
- Ne pas laisser des radio commandes ou d'autres dispositifs de commande à portée des enfants afin d'éviter des actionnements involontaires de la motorisation.
- L'utilisateur doit éviter toute tentative d'intervention ou de réparation de la motorisation et ne doit s'adresser qu'à du personnel qualifié.
- Tout ce qui n'est pas expressément prévu dans ces instructions, est interdit.

2) GENERALITES

La centrale de commande **LIBRA-UL-R** est fournie par le constructeur avec un réglage standard. Toute modification éventuelle doit être effectuée avec le programmateur à écran incorporé ou avec UNIPRO. La centrale supporte complètement le protocole EELINK.

Les caractéristiques principales sont:

- Contrôle de deux moteurs en basse tension jusqu'à 40W de puissance
- Réglage électronique du couple avec détection des obstacles
- Entrées contrôle butées de fin de course
- Entrées séparées pour les dispositifs de sécurité
- Récepteur radio incorporé rolling-code avec clonage des émetteurs.

La carte est dotée d'un bornier de type extractible pour faciliter l'entretien ou le remplacement. Elle est livrée avec une série de shunts précâblés pour faciliter l'installateur.

Les shunts concernent les bornes: 15-17, 15-18. Si les bornes indiquées sont utilisées, éliminer les shunts correspondants.

VÉRIFICATION

La centrale de commande **LIBRA-UL-R** effectue le contrôle (vérification) des relais de marche et des dispositifs de sécurité (cellules photoélectriques, barre palpeuse etc.), avant d'effectuer chaque cycle d'ouverture et fermeture.

En cas de dysfonctions, il faut 0vérifier le bon fonctionnement des dispositifs reliés (paragraphe 5.6) et contrôler les câblages.

INSTALLER L'OUVRE PORTAIL SEULEMENT LORSQUE:

- L'actionneur est indiqué pour la typologie de construction du portail et pour la classe d'utilisation du portail.
- Tous les points d'écrasement évidents sont protégés ou blindés.
- L'ouvre portail est conçu pour être installé uniquement sur des portails utilisés pour le passage de véhicules. Pour les piétons, il faut prévoir des accès séparés.
- Le portail doit être installé dans une position telle à assurer une distance suffisante entre le portail et les structures adjacentes pendant l'ouverture et la fermeture, afin de réduire le risque de coincement.Les portails battants ne pourront être ouverts dans des aires d'accès public.
- Le portail doit être installé correctement et il doit fonctionner librement dans les deux directions avant l'installation de l'ouvre portail. Ne pas serrer excessivement l'embrayage de l'actionneur ou la soupape d'échappement de la pression pour remédier à un portail endommagé.

EN CAS D'OUVRE PORTAIL AVEC COMMANDE A ACTION MAINTENUE

- Les commandes de l'ouvre portail doivent être positionnées de telle façon que l'utilisateur ait une vision complète de l'aire du portail lorsque le portail est en mouvement.
- Il faudra positionner près des commandes un panneau d'"AVERTISSEMENT", dont les caractères devront avoir une hauteur de 0.25" (6,4 mm.) minimum, avec la déclaration suivante: "Le portail en mouvement peut provoquer des blessures ou la mort – ne pas actionner le portail lorsque le parcours n'est pas libre".
- Il ne faudra pas utiliser des dispositifs de fermeture automatiques (tels que temporisateurs, détecteurs de spire ou dispositifs similaires).
- Aucun autre dispositif d'activation ne devra être connecté.

Les commandes doivent être suffisamment éloignées du portail, de telle façon que l'utilisateur ne puisse pas entrer en contact avec le portail lorsqu'il utilise ces commandes. Les commandes prévues pour le réglage de l'actionneur après deux activations successives du dispositif ou des dispositifs contre le coincement doivent être positionnées sur la ligne visuelle du portail. Les commandes externes ou facilement accessibles devront être dotées de protection afin d'en empêcher l'utilisation non autorisée.

Les signaux d'avertissement et les panneaux doivent être installés dans une position visible dans l'aire du portail.

EN CAS D'ACTIONNEURS UTILISANT UN CAPTEUR AVEC DETECTION SANS CONTACT:

- Lire les instructions sur le positionnement des capteurs sans contact pour tous les types d'application.
- Faire en sorte que le risque d'intervention de perturbations soit minimum, comme lorsque, par exemple, le véhicule provoque le déclenchement du capteur tandis que le portail est encore en mouvement.
- Positionner un ou plusieurs capteurs sans contact s'il y a un risque de coincement ou d'obstruction, par exemple sur le périmètre atteint par le portail en mouvement.

EN CAS D'ACTIONNEURS UTILISANT UN CAPTEUR AVEC DETECTION A CONTACT (BARRE PALPEUSE OU EQUIVALENT):

- Il faudra installer un ou plusieurs capteurs de contact sur le point de serrage des portails verticaux à gond pour le passage de véhicules.
- Il faudra installer un capteur avec contact à circuit permanent dont les câblages devront être situés de telle façon que la communication entre le capteur et l'ouvre portail ne soit pas sujette à des dommages mécaniques.
- Il faudra installer un capteur avec contact sans fils, tel que par exemple un capteur émettant des signaux de fréquences radio (RF) à l'ouvre portail pour les fonctions de protection contre le coincement dans les cas où la transmission des signaux n'est pas entravée ou empêchée par la structure du bâtiment, par le paysage naturel ou obstacles similaires. Le capteur avec contact sans fils devra fonctionner conformément aux conditions de l'utilisation finale prévue.

PRESCRIPTIONS DE SECURITE IMPORTANTES

ATTENTION: afin de réduire le risque de dommages physiques ou de mort:

- **Lire et suivre toutes les instructions.**
- Ne pas permettre aux enfants d'utiliser ou de jouer avec les commandes du portail. Tenir la télécommande hors de la porte des enfants.
- Tenir les objets et les personnes loin du portail. **IL EST INTERDIT DE TRAVERSER LE PARCOURS EFFECTUE PAR LE PORTAIL EN MOUVEMENT.**
- Toutes les ouvertures d'un portail à coulissement horizontal sont protégées ou blindées à partir du bas jusqu'à un minimum de 4 pieds (1,2 m) de la terre afin d'empêcher qu'un objet sphérique d'un diamètre de 2-1/4 pouces (57,15 mm) passe à travers les ouvertures dans tous les points du portail et dans la portion de la palissade adjacente couverte par le portail lorsqu'il est en position d'ouverture;
- Tous les points de pinçage exposés sont éliminés ou protégés et des protections existent pour les rouleaux exposés.

3) CARACTERISTIQUES TECHNIQUES

Alimentation:... 120Va.c. ±10% 60Hz*
Isolement réseau/basse tension:.....................................> 2MOhm 500Vdc
Température de fonctionnement: ....14°F/131°F (-10 / +55°C)
Rigidité diélectrique: .... réseau/bt 3750Va.c. pendant 1 minute
Courant sortie moteur:.. 3.5A+3.5A maxi
Courant de commutation relais moteur: 10A
Puissance maxi des moteurs:..40W (24Vd.c.)
Alimentation des accessoires:.........24Va.c. (180mA courant maxi absorbé)
....24Va.c.safe (180mA courant maxi absorbé)
Témoin de portail ouvert:............................ Contact N.O. (24Va.c./1A maxi)
Feu clignotant: ....24Va.c. 25W maxi
Dimensions:... voir figure 1
Fusibles: .... JP1=2 AT, F2=1,25 AT
(* autres tensions disponibles sur demande)

KIT BATTERIES BT BAT (Fig.6)

Tension de charge: 27.2Vdc
Courant de charge:... 130mA
Données relevées à la température extérieure de:...............................25°C
Capacité de la batterie:...2x (12V 1.2Ah)
Seuil de protection batterie à plat: 20.4Vdc
Temps de rechargement batterie:...12/14 h
NOTA: En cas de fonctionnement avec batterie tampon, les sorties aux bornes 11-12 (24Va.c.) et 13-14 (Vsafe 24 Va.c.) présentent une tension de 24Vd.c. polarisée comme indiqué à la Fig. 6.
Vérifier, lors de l'installation du Kit BT-BAT, la bonne connexion des dispositifs de sécurité.

4) CONNEXIONS DU BORNIER (Fig. 3)

ATTENTION! Monter le panneau de commandes du LIBRA-UL-R en utilisant les 4 vis et en faisant attention à ne pas modifier le niveau de protection contre l'entrée de l'eau.
Se référer pour la partie électrique au "Code Électrique Canadien PARTIE I" pour le Canada et au "Code Électrique National (NFPA70)" pour les États-Unis.
ATTENTION – Pour les opérations de câblage et d'installation, se référer aux normes en vigueur et aux principes de bonne technique.
Les conducteurs alimentés avec des tensions différentes doivent être physiquement séparés, ou bien il faut les isoler opportunément avec une isolation supplémentaire d'au moins 0.04" (1mm).
Les conducteurs doivent être fixés par une fixation supplémentaire à proximité des bornes, par exemple avec des colliers.
Tous les câbles de connexion doivent être maintenus adéquatement éloignés du dissipateur.

ATTENTION! Il faut utiliser pour le branchement à l'alimentation électrique (120V, 60Hz) un câblage permanent comme demandé par les codes locaux. Les conducteurs d'alimentation (120V, 60Hz) et le conducteur général de mise à la terre doivent être installés dans un conduit flexible étanche et la mesure doit être d'au moins N.16 AWG.
Borne de mise à la terre :s'assurer que le conducteur général de mise à la terre est branché à la borne de mise à la terre (voir Fig.3).

JP1
1-2 Alimentation de réseau monophasée 120Va.c. ±10% (1=L) (2=N)
JP2-JP5
Connexion du secondaire du transformateur.
JP9
3-4-5 Connexion moteur 2:
3 moteur + (vert)
4 moteur - (noir),
5 contrôle butée de fin de course (blanc)
6-7-8 Connexion moteur 1:
6 moteur + (vert)
7 moteur - (noir)
8 contrôle de fin de course (blanc)
9-10 Connexion feu clignotant (24Va.c. 20W maxi)
JP8
11-12 Sortie 24Va.c. 180mA maxi – alimentation cellules photoélectriques ou autres dispositifs.
13-14 Sortie 24Vc.a. Vsafe 180mA maxi. – alimentation transmetteurs cellules photoélectriques avec vérification (Fig.3a).
15-16 (StArt - cLoSE) OFF. Touche START (N.O.)
(StArt - cLoSE) ON. Touche CLOSE (N.O.)
15-17 Touche STOP (N.F.).Si elle n'est pas utilisée, il faut laisser le shunt 15-17 inséré.
15-18 Entrée Cellule photoélectrique (N.F.). Si elle n'est pas utilisée, il faut laisser le shunt 15-18 inséré.
15-19 Entrée Fault (N.O.). Entrée pour cellules photoélectriques équipées de contact N.O. de vérification (Fig.3a).
15-20 Touche OPEN (N.O.)
JP7
21-22 Contact (N.O) pour signal acoustique (Fig.3a).
23-24 Entrée antenne pour carte radio réceptrice encastrée (23 signal-24 gaine).

5) PROGRAMMATION

La centrale de commande dotée de microprocesseur est fournie avec des paramètres de fonctionnement prédéfinis par le constructeur, valables pour des installations standard. Les paramètres prédéfinis peuvent être modifiés au moyen du programmateur à écran incorporé ou au moyen d'UNIPRO.
Si la programmation est effectuée au moyen d'UNIPRO, lire attentivement les instructions concernant UNIPRO et procéder comme suit.
Connecter le programmateur UNIPRO à l'unité de commande au moyen de l'accessoire UNIFLAT e UNIDA (Voir fig. 4). La centrale **LIBRA-UL-R** n'alimente pas le programmateur UNIPRO, qui nécessite donc l'alimentateur spécial.
Entrer dans le menu "UNITES DE COMMANDE", dans le sous-menu "PARAMETRES" et faire défiler les pages vidéo de l'écran avec les flèches en haut/en bas en introduisant numériquement les valeurs des paramètres indiqués de suite.
Pour les logiques de fonctionnement, se référer au sous-menu "LOGIQUE".
Si la programmation est effectuée au moyen du programmateur incorporé, se référer aux fig. A et B et au paragraphe "Configuration".

6) CONFIGURATION

Le programmateur à écran permet d'introduire toutes les fonctions de la centrale de commande **LIBRA-UL-R**.
Le programmateur dispose de trois touches pour la navigation entre les menus et la configuration des paramètres de fonctionnement:
+ touche de défilement menu/incrément valeur
- touche de défilement menu/réduction valeur
OK touche RETOUR (validation)

L'appui simultané sur les touches + et – permet de sortir du menu et de passer au menu supérieur. Les modifications effectuées ne sont acceptées que si elles sont suivies par l'appui sur la touche OK.
Avec le premier appui sur la touche OK, on accède à la modalité programmation.
L'écran affiche d'abord les informations suivantes:
- Version Logiciel unité de commande
- Nombre de manœuvres totales effectuées (la valeur étant exprimée en milliers, pendant les mille premières manœuvres l'écran indique toujours 0000)
- Nombre de manœuvres effectuées depuis le dernier entretien (la valeur étant exprimée en milliers, pendant les mille premières manœuvres l'écran indique toujours 0000)
- Nombre de commandes radio mémorisées.

Un appui sur la touche OK pendant la phase de présentation initiale permet de passer directement au premier menu.
Nous fournissons de suite une liste des menus principaux avec les correspondants sous-menus disponibles.
Le paramètre prédéfini est celui indiqué entre parenthèses carrées **[0]**
Entre parenthèses rondes est indiqué le message affiché sur l'écran.
Se référer aux Tableaux A et B pour la procédure de configuration.

6.1) MENU PARAMETRES (PrAM)

- **Temps de Fermeture Automatique (tcA) [10s]**
  Introduire numériquement la valeur du temps de fermeture automatique de 3 à 60 secondes.
- **Couple moteur 1 (coUPLE Mot 1) [50%]**
  (UNIPRO ⇒ Paramètres ultérieurs ⇒ adresse 3)
  Introduire numériquement la valeur de couple du moteur 1 entre 1% et 99%.
- **Couple moteur 2 (coUPLE Mot2) [50%]**
  (UNIPRO ⇒ Paramètres ultérieurs ⇒ adresse 4)
  Introduire numériquement la valeur de couple du moteur 2 entre 1% et 99%.
- **Couple moteur 1 ralentissement (coUPLE Mot 1 rAL) [45%]**
  (UNIPRO ⇒ Paramètres ultérieurs ⇒ adresse 8)
  Introduire numériquement la valeur de couple du moteur 1 entre 1% et 99%.
- **Couple moteur 2 ralentissement (coUPLE Mot2 rAL) [45%]**
  (UNIPRO ⇒ Paramètres ultérieurs ⇒ adresse 9)
  Introduire numériquement la valeur de couple du moteur 2 entre 1% et 99%.
  NOTA: En cas de détection d'un obstacle, la fonction Ampèrestop arrête le mouvement du vantail, inverse le mouvement pendant 1 s. et s'arrête en STOP.

⚠ **ATTENTION: S'assurer que la valeur de la force d'impact est conforme aux normes en vigueur. Une programmation erronée de la sensibilité peut provoquer des dommages aux personnes, aux animaux ou aux choses.**

- **Temps de retard ouverture (t rEtArd oUu) [1s]**
  Introduire le retard d'ouverture du moteur 1 par rapport au moteur 2, réglable de 1 à 10 secondes.
- **Temps de retard fermeture (t rEtArd FEr) [1s]**
  Introduire le retard de fermeture du moteur 2 par rapport au moteur 1, réglable de 1 à 10 secondes.
- **Temps Vitesse Normale moteur 1 (t uIt norMr M1) [15s]**
  (UNIPRO ⇒ Paramètres ultérieurs ⇒ adresse 6)
  Introduire le temps à vitesse normale (non ralentie), variable de 1 à 30 secondes.
- **Temps Vitesse Normale moteur 2 (t uIt norMr M2) [15s]**
  (UNIPRO ⇒ Paramètres ultérieurs ⇒ adresse 7)
  Introduire le temps à vitesse normale (non ralentie), variable de 1 à 30 secondes.

Nota: Le temps de ralentissement, en fermeture et en ouverture, s'obtient en chronométrant la durée d'une manoeuvre et en introduisant une valeur inférieure dans ce paramètre. Si, par exemple, la durée d'une manoeuvre est de 25 secondes, en introduisant un "temps vitesse normale" de 20 s nous obtiendrons 5 s de ralentissement tant en fermeture qu'en ouverture.

- **Vitesse ralentissement (vit rALL) [0]**
  (UNIPRO ⇒ Paramètres ultérieurs ⇒ adresse 5)
  Introduire la vitesse de ralentissement en choisissant l'une de ces valeurs:
  0 - ralentissement désactivé
  1 - ralentissement à 50% de la vitesse normale
  2 - ralentissement à 33% de la vitesse normale
  3 - ralentissement à 25% de la vitesse normale
- **Zone (ZonE) [0]**
  Introduire le numéro de zone entre une valeur mini de 0 et une valeur maxi de 127. Voir paragraphe 7 "Connexion sérielle".

6.2) MENU LOGIQUES (LoGic)

- **TCA (tcA) [OFF]**

ON Active la fermeture automatique
OFF Exclut la fermeture automatique

- **3 Pas (3 PAS) [OFF]**

ON Active la logique 3 pas. Une impulsion de start a les effets suivants:
porte fermée: ....ouvre
en ouverture:................................arrête et active le TCA (si configuré)
porte ouverte:................................ferme
en fermeture:................................ arrête et réouvre
OFF Active la logique 4 pas. Une impulsion de start a les effets suivants:
porte fermée: ....ouvre
en ouverture:................................arrête et active le TCA (si configuré)
porte ouverte:................................ferme
en fermeture:................................arrête et n'active pas le tca (stop)
après le stop: ....ouvre

- **Blocage des Impulsions (bL iMP ouv) [OFF]**

ON L'impulsion de start n'a aucun effet pendant la phase d'ouverture.
OFF L'impulsion de start a effet pendant la phase d'ouverture ou de fermeture.

- **Fermeture rapide (FErM rAP) [OFF]**

ON Ferme le portail après le dégagement des cellules photoélectriques avant d'attendre la fin du TCA programmé
OFF Commande non activée

- **Cellules photoélectriques en ouverture (cELL. ouv.) [OFF]**

ON: en cas d'occultation, il exclut le fonctionnement de la cellule photoélectrique en ouverture. Dans la phase de fermeture, il inverse immédiatement le mouvement.
OFF:en cas d'occultation, les cellules photoélectriques sont actives tant en ouverture qu'en fermeture. Une occultation de la cellule photoélectrique en fermeture ne provoque l'inversion du mouvement qu'après le dégagement de la cellule photoélectrique.

- **Test cellules photoélectriques (tESt Phot) [OFF]**
  (UNIPRO ⇒ Logique avancée ⇒ adresse 14)

ON Active la vérification des cellules photoélectriques
OFF Désactive la vérification des cellules photoélectriques
S'il est desactivé (OFF), il empêche la fonction de vérification des cellules photoélectriques, en permettant la connexion de dispositifs non dotés de contact supplémentaire de vérification.

- **Moteurs actifs (1 Mot Act iF) [OFF]**

ON Seul le moteur 2 est actif (bornes 3-4-5).
Avec cette configuration, l'entrée piétons est désactivée.
OFF Les deux moteurs sont actifs.

- **Maintien du blocage (MA int bLocc) [OFF] (Fig. 5)**

ON A utiliser en présence de butée mécanique de fermeture.
Cette fonction active la pression des vantaux sur la butée mécanique et le capteur ampèrestop ne le considère pas comme un obstacle.
La tige continue donc sa corse pendant 0,5 s, après la détection de la butée de fin de course de fermeture ou jusqu'à l'arrêt mécanique. De cette façon, en anticipant légèrement l'intervention de la butée de fin de corse de fermeture, les vantaux se fermeront parfaitement sur la butée d'arrêt. (Fig. 5a).
OFF A utiliser en cas d'absence de la butée mécanique de fermeture.
Le mouvement est exclusivement arrêté par l'intervention de la fin de corse de fermeture. Dans ce cas, il faut effectuer un réglage précis de l'intervention de la fin de course de fermeture (Fig. 5b).

- **Sélection START - CLOSE (StArt - cLoSE) [OFF]**

ON L'entrée entre les deux bornes 15-16 fonctionne comme CLOSE.
OFF L'entrée entre les deux bornes 15-16 fonctionne comme START.

- **Code Fixe (codE FiHE) [OFF]**
  (UNIPRO ⇒ Logique avancée ⇒ adresse 13)

ON Le récepteur est configuré pour le fonctionnement en modalité code fixe, voir paragraphe "Clonage des Émetteurs radio".
OFF Le récepteur est configuré pour le fonctionnement en modalité rolling-code, voir paragraphe "Clonage des Émetteurs radio".

- **Programmation des radio commandes (ProG rAdio) [ON]**
  (UNIPRO ⇒ Logique avancée ⇒ adresse 15)

ON Active la mémorisation par radio des émetteurs:
1 - Appuyer en séquence sur la touche cachée (P1) et sur la touche normale (T1-T2-T3-T4) d'un émetteur déjà mémorisé en modalité standard au moyen du menu radio.
2 - Appuyer dans 10 s sur la touche cachée (P1) et sur la touche normale (T1-T2-T3-T4) d'un émetteur à mémoriser.
Le récepteur quitte la modalité programmation après 10s, pendant lesquelles il est possible d'introduire de nouveaux émetteurs.
Cette modalité n'exige par l'accès à l'unité de commande.
OFF Désactive la mémorisation par radio des émetteurs.
Les émetteurs ne sont mémorisés qu'en utilisant le menu Radio spécialement prévu.

- **Maître/Esclave (MAStEr) [OFF]**

ON La centrale de commande est réglée comme Maître dans une connexion centralisée (voir Paragraphe 7).
OFF La centrale de commande est réglée comme Esclave dans une connexion centralisée (voir Paragraphe 7).

6.3) MENU RADIO (rAdio)

- **Ajouter**
  Permet d'ajouter une touche d'une commande radio dans la mémoire du récepteur, après la mémorisation il affiche le numéro du récepteur dans l'emplacement de la mémoire (01 à 64).
  Ajouter Touche start (Adj StArt)
  associe la touche désirée à la commande Start
- **Lire (LirE)**
  Il effectue une vérification d'une touche d'un récepteur, s'il est mémorisé il affiche le numéro du récepteur dans l'emplacement de la mémoire (01 à 64) et le numéro de la touche (T1-T2-T3 o T4).
- **Eliminer Liste (EFFAcEr 64)**
  ATTENTION! Il efface complètement de la mémoire du récepteur toutes les commandes radio mémorisées.
- **Lecture code récepteur (cod rH)**
  Affiche le code introduit dans le récepteur (par. 11).

Consultez les paragraphes 9/10/11/12 pour d'autres renseignements sur les fonctions avancées du récepteur incorporé Clonix.

6.4) MENU LANGUE (LAnGUE)

Il permet de choisir la langue du programmateur à écran.

- **ITALIEN (itA)**
- **FRANÇAIS (FrA)**
- **ANGLAIS (EnG)**
- **ESPAGNOL (ESP)**

6.5) MENU DEFAUT (PrEdEF in iE)

L'unité de commande est reportée aux valeurs de défaut prédéfinies.
Après le rétablissement, il faut effectuer un nouvel autoréglage.

6.6) DIAGNOSTIC ET MONITORAGE

L'écran situé sur la centrale **LIBRA-UL-R** affiche des informations utiles tant pendant le fonctionnement normal qu'en cas d'anomalies.
Diagnostic:
En cas de mauvais fonctionnements, l'écran affiche un message indiquant quel est le dispositif qu'il faut vérifier:
START = activation entrée START
STOP = activation entrée STOP
PHOT = activation entrée PHOT
FLT = activation entrée FAULT cellules photoélectriques vérifiées.
Si le vantail rencontre un obstacle, la centrale **LIBRA-UL-R** arrête et commande une inversion, en même temps l'écran affiche le message "AMP".
Monitorage:
Dans les phases d'ouverture et de fermeture, l'écran affiche quatre chiffres séparés d'un point, par ex. 35.40. Les chiffres se mettent à jour sans cesse pendant la manœuvre et ils représentent le couple maxi atteint par le moteur 1(35) et par le moteur 2 (40), respectivement.
Ces valeurs permettent de corriger l'introduction du couple.
Si la valeur maxi de couple atteinte pendant la manouevre s'approche sensiblement de la valeur introduite dans le menu paramètres, dans le futur des anomalies de fonctionnement pourraient se présenter, dues à l'usure ou à de petites déformations du vantail.
Il est donc conseillé de vérifier le couple maxi atteint, pendant quelques manœuvres dans la phase d'installation et éventuellement d'introduire dans le menu paramètres une valeur supérieure d'environ 15/20 points de pour cent.

6.7) MENU AUTOREGLAGE (AUtoSEt)

Il permet d'effectuer le réglage automatique du Couple moteurs.
ATTENTION!! L'opération d'autoréglage doit être effectuée après avoir vérifié le mouvement exact du vantail (ouverture/fermeture) et la correcte intervention des butées de fin de course.
Immédiatement après l'appui sur la touche OK, l'écran affiche le message ".... ....". L'unité commande une manœuvre d'ouverture suivie par une manœuvre de fermeture, pendant lesquelles la valeur mini de couple nécessaire au mouvement du vantail est automatiquement réglée.
Pendant cette phase, il est important d'éviter l'occultation des cellules photoélectriques, l'utilisation des commandes START, STOP, OPEN et de l'écran.

A la fin, si l'autoréglage a été effectué correctement, l'unité de commande affiche le message "OK" et, après l'appui sur une touche quelconque, elle retourne au menu Autoréglage.

Si par contre, l’unité de commande affiche le message “KO”, cela signifie que la procédure d’autoréglage n’a pas été effectuée correctement, donc il faut vérifier l’état d’usure du portail et la régularité du mouvement des vantaux, en effectuant ensuite une nouvelle opération d’autoréglage.
ATTENTION! Pendant la phase d’autoréglage, la fonction de détection des obstacles n’est pas active, donc l’installateur doit contrôler le mouvement de l’automatisme et empêcher aux personnes et aux choses d’approcher ou de stationner dans le rayon d’action de la motorisation.
Si on utilise des batteries de secours, l’autoréglage doit être effectué avec la centrale de commande alimentée avec la tension de réseau.

⚠ **ATTENTION: S’assurer que la valeur de la force d’impact est conforme aux normes en vigueur. Une programmation erronée de la sensibilité peut provoquer des dommages aux personnes, aux animaux ou aux choses.**

7) STATISTIQUES
Après avoir connecté le programmateur UNIPRO à l’unité de commande, entrer dans le menu UNITE DE COMMANDE / STATISTIQUES et faire défiler la page vidéo des paramètres statistiques:
- Version logiciel microprocesseur carte.
- Nombre de cycles effectués, Si les moteurs sont remplacés, prendre note du nombre de manœuvres effectuées jusqu’à ce moment.
- Nombre de cycles effectués à partir du dernier entretien. Ce numéro est automatiquement mis à zéro à chaque autodiagnostic ou introduction de paramètres.
- Date du dernier entretien. A mettre à jour manuellement sur le menu spécial «Mise à jour date d’entretien».
- Description de l’installation. Permet d’introduire 16 caractères de localisation installation.

8) ALARMES
L’actionneur est équipé d’une sirène d’alarme gérée par le tableau de commande.
L’alarme s’actionne en cas de double intervention du dispositif du détecteur d’obstacles (ampèrestop), sans que les portes ne soient placées en ouverture ou fermeture complète.
En cas d’anomalies de fonctionnement, l’activation de l’alarme bloque immédiatement toute manœuvre.
Il est possible d’interrompre le signal acoustique en utilisant la touche STOP.
il faut vérifier, en cas d’activation de l’alarme, que les portes n’ont pas rencontré d’obstacles.

9) CARACTERISTIQUES TECHNIQUES DU RECEPTEUR INTEGRE
Canaux de sortie du récepteur:
- canal de sortie 1, si activé il commande un START
- canal de sortie 2, si activé il commande l’excitation du relais II canal radio pendant 1s.

Versions des émetteurs utilisables:
variable ou dynamique) compatibles avec EE link.

INSTALLATION ANTENNE
Utiliser une antenne accordée sur 433MHz.
Pour la connexion Antenne-Récepteur, utiliser un câble coaxial RG58.
La présence de masses métalliques adossées à l’antenne peut perturber la réception radio. En cas de porte faible de l’émetteur, déplacer l’antenne à un endroit plus convenable.

10) CONFIGURATION DU RECEPTEUR
Le récepteur monté, de type clonable, présente, outre les caractéristiques de grande sécurité au copiage de la codification à code variable (rolling code), la possibilité d’effectuer aisément, grâce à un système exclusif, des opérations de “clonage” d’émetteurs.
Cloner un émetteur signifie produire un émetteur capable de s’insérer automatiquement dans la liste des émetteurs mémorisés dans le récepteur, en s’ajoutant ou en remplaçant un certain émetteur.
Le clonage en substitution permet de créer un nouvel émetteur qui remplace, dans le récepteur, un émetteur précédemment mémorisé. De cette façon, un émetteur pourra être éliminé de la mémoire et ne pourra plus être utilisé.
Il sera donc possible de programmer à distance et sans intervenir sur le récepteur, plusieurs émetteurs en ajout ou en substitution d’émetteurs, qui, par exemple, auraient été perdus.
Lorsque la sécurité de la codification n’est pas importante, le récepteur monté permet d’effectuer le clonage en ajout avec un code fixe, qui, en renonçant au code variable, permet en tous les cas d’avoir une codification avec un grand nombre de combinaisons, tout en maintenant la possibilité de “copier” n’importe quel émetteur déjà programmé.

PROGRAMMATION
La mémorisation des émetteurs peut avoir lieu en modalité manuelle ou au moyen du programmeur UNIRADIO, qui permet d’effectuer la gestion au moyen u logiciel EEdbase de la base de données complète de l’installation.
Dans ce dernier cas, la programmation du récepteur se fait à travers la connexion d’UNIRADIO à la centrale de commande **LIBRA-UL-R**, en utilisant les accessoires UNIFLAT et UNIDA comme indiqué à la Fig. 4.

11) PROGRAMMATION MANUELLE
En cas d’installations standard qui ne nécessitent aucune fonction avancée, il est possible d’effectuer la mémorisation manuelle des émetteurs, se référant à la Fig. B pour la programmation de base.
- Si l’on désire que l’émetteur active la sortie 1 (START) avec la touche 1 ou avec la touche 2 ou avec la touche 3 ou avec la touche 4, insérer l’émetteur dans le menu touche start comme à la fig. B.
- Si l’on désire que l’émetteur active la sortie 2 (relais II canal radio) avec la touche 1 ou avec la touche 2 ou avec la touche 3 ou avec la touche 4, insérer l’émetteur dans le menu touche 2 can. comme à la fig. B.

Nota: La touche cachée P1 prend un aspect différent selon le modèle d’émetteur.
Pour les émetteurs avec une touche invisible (cachée), appuyer sur la touche cachée P1 (Fig. B1). Pour les émetteurs sans touche invisible (cachée), la touche P1 correspond à l’appui simultané sur les 4 touches de l’émetteur ou, en ouvrant le compartiment de la batterie, à shunter avec un tournevis les deux plaquettes P1 (Fig. B2).
NOTE IMPORTANTE: MARQUER LE PREMIER EMETTEUR MEMORISE AVEC L’ETIQUETTE CLE (MASTER)
Le premier émetteur, en cas de programmation manuelle, attribue le code clé au récepteur; ce code est nécessaire pour pouvoir effectuer le clonage successif des émetteurs radio.

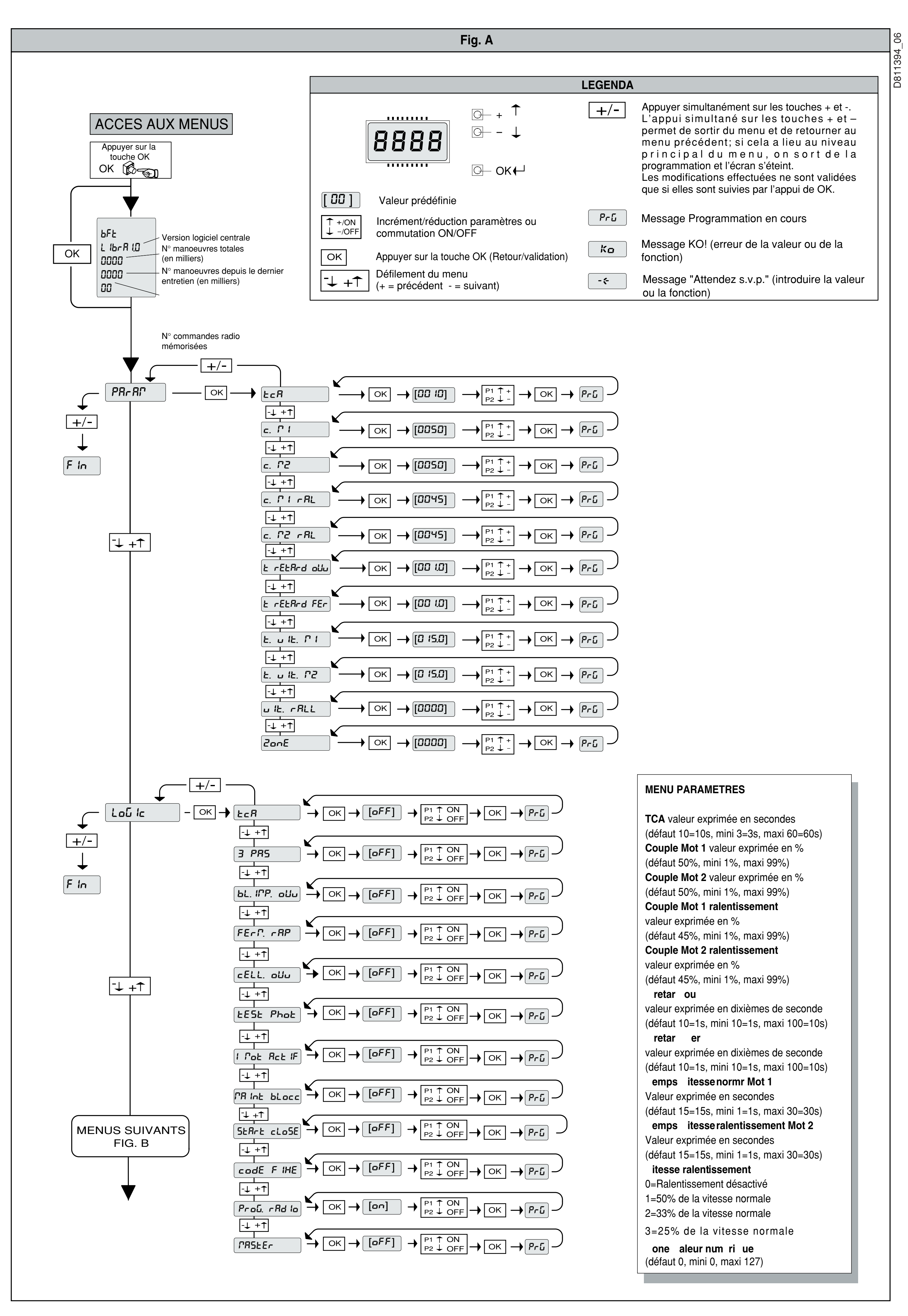
12) CLONAGE DES RADIOÉMETTEURS
Clonage avec rolling code/Clonage à code fixe
Se référer aux instructions UNIRADIO et au Guide de programmation CLONIX.

12.1) PROGRAMMATION AVANCÉE: COMMUNAUTÉ DE RÉCEPTEURS
Se référer aux instructions UNIRADIO et au Guide de programmation CLONIX.

13) DEMOLITION
Attention: S’adresser exclusivement à du personnel qualifié.
L’élimination des matériaux doit être faite en respectant les normes en vigueur. En cas de démolition, il n’existe aucun danger ou risque particulier dérivant du produit. En cas de récupération des matériaux, il sera opportun de les trier selon leur genre (parties électriques - cuivre - aluminium - plastique - etc.).

14) DEMONTAGE
Attention: S’adresser exclusivement à du personnel qualifié.
Si l’unité de commande doit être démontée et remontée ailleurs, il faut:
- Couper l’alimentation et débrancher toute l’installation électrique.
- Si des composants ne peuvent pas être enlevés ou sont endommagés, il faudra les remplacer.

Les descriptions et les figures de ce manuel n’engagent pas le constructeur. En laissant inaltérées les caractéristiques essentielles du produit, la Société se réserve le droit d’apporter à n’importe quel moment les modifications qu’elle juge opportunes pour améliorer le produit du point de vue technique, commercial et de construction, sans s’engager à mettre à jour cette publication.


Fig. A
D811394_06
LEGENDA
8888
+ ↑
– ↓
OK
+/-
Appuyer simultanément sur les touches + et -.
L'appui simultané sur les touches + et – permet de sortir du menu et de retourner au menu précédent; si cela a lieu au niveau principal du menu, on sort de la programmation et l'écran s'éteint.
Les modifications effectuées ne sont validées que si elles sont suivies par l'appui de OK.
[00]
Valeur prédéfinie
↑ +/ON ↓ –/OFF
Incrément/réduction paramètres ou commutation ON/OFF
PrG
Message Programmation en cours
Ko
Message KO! (erreur de la valeur ou de la fonction)
OK
Appuyer sur la touche OK (Retour/validation)
-↓ +↑
Défilement du menu
(+ = précédent - = suivant)
Message "Attendez s.v.p." (introduire la valeur ou la fonction)
ACCES AUX MENUS
Appuyer sur la touche OK
OK
bFt
L lbrA 1.0
0000
0000
00
Version logiciel centrale
N° manoeuvres totales (en milliers)
N° manoeuvres depuis le dernier entretien (en milliers)
N° commandes radio mémorisées
PArAM
F In
tcA
c. M1
c. M2
c. M1 rAL
c. M2 rAL
t rEtArd oUu
t rEtArd FEr
t. u lt. M1
t. u lt. M2
u lt. rALL
ZonE
[00 10]
[0050]
[0050]
[0045]
[0045]
[00 1.0]
[00 1.0]
[0 15.0]
[0 15.0]
[0000]
[0000]
P1 ↑ + P2 ↓ -
LoGIc
tcA
3 PAS
bL. IMP. oUu
FErM. rAP
cELL. oUu
tESt Phot
1 Mot Act IF
MA Int bLocc
StArt cLoSE
codE F IXE
ProG. rAd Io
MAStEr
[oFF]
[on]
P1 ↑ ON P2 ↓ OFF
MENUS SUIVANTS FIG. B
MENU PARAMETRES
TCA valeur exprimée en secondes
(défaut 10=10s, mini 3=3s, maxi 60=60s)
Couple Mot 1 valeur exprimée en %
(défaut 50%, mini 1%, maxi 99%)
Couple Mot 2 valeur exprimée en %
(défaut 50%, mini 1%, maxi 99%)
Couple Mot 1 ralentissement
valeur exprimée en %
(défaut 45%, mini 1%, maxi 99%)
Couple Mot 2 ralentissement
valeur exprimée en %
(défaut 45%, mini 1%, maxi 99%)
retar ou
valeur exprimée en dixièmes de seconde
(défaut 10=1s, mini 10=1s, maxi 100=10s)
retar er
valeur exprimée en dixièmes de seconde
(défaut 10=1s, mini 10=1s, maxi 100=10s)
emps itessenormr Mot 1
Valeur exprimée en secondes
(défaut 15=15s, mini 1=1s, maxi 30=30s)
emps itesseralentissement Mot 2
Valeur exprimée en secondes
(défaut 15=15s, mini 1=1s, maxi 30=30s)
itesse ralentissement
0=Ralentissement désactivé
1=50% de la vitesse normale
2=33% de la vitesse normale
3=25% de la vitesse normale
one aleur num ri ue
(défaut 0, mini 0, maxi 127)

D811394_06

Fig. B

1 P1 | 2 P1 | 3 T1 T2 T1 T2 T3 T4 T1 T2 T3 T4

MENUS PRECEDENTS FIG. A

rAdIo → OK → AdJoUtEr → OK → toUchE cAchEE → Appuyer sur P1 de la commande radio. → rELAchEr → Relâcher P1 de la commande radio → toUchE dESIrEE ← Appuyer sur T désiré de la commande radio voir Fig. B3 ← oK 01

LIrE → OK → -:- → Appuyer sur T désiré de la commande radio voir Fig. B3 → 01 t1 / Ko

EFFAcEr 64 → OK → PrG.

cod rH → OK → 1A9c → OK → 22Fd → OK → 01 → OK

+/- → FIn

LAnGUE → OK → ItA → OK; FrA → OK; EnG → OK; ESP → OK

PrEdEFInIE → OK → PrG → OK

AUtoSEt → OK → . . . . → oK → OK; Ko → OK

MENU RADIO

AJOUTER- Permet d'ajouter une touche d'une commande radio dans la mémoire du récepteur, après la mémorisation il affiche le numéro du récepteur dans l'emplacement de la mémoire (01 à 64).

Ajouter Touche start – associe la touche désirée à la commande Start

LIRE- Effectue une vérification d'une touche d'un récepteur, si mémorisé il affiche le numéro du récepteur dans l'emplacement de la mémoire (01 à 64) et le numéro de la touche (T1-T2-T3 ou T4).

ELIMINER 64

ATTENTION! Elimine complètement de la mémoire du récepteur toutes les commandes radio mémorisées.

COD RX

Affiche le code récepteur.

Se référer au paragraphe 11.

MENU AUTOSET

Introduction automatique du couple des moteurs

ATTENTION! Pendant la phase d'autoréglage, la fonction de détection des obstacles n'est pas active, donc l'installateur doit contrôler le mouvement de l'automatisme et empêcher aux personnes et aux choses d'approcher ou de stationner dans le rayon d'action de la motorisation.

Al agradecerle la preferencia que ha manifestado por este producto, la empresa está segura de que de él obtendrá las prestaciones necesarias para sus exigencias. Lea atentamente el folleto "**Advertencias**" y el "**Manual de instrucciones**" que acompañan a este producto, pues proporcionan importantes indicaciones referentes a la seguridad, la instalación, el uso y el mantenimiento del mismo.
Este producto cumple los requisitos establecidos por las normas reconocidas de la técnica y las disposiciones relativas a la seguridad.

1) SEGURIDAD GENERAL

¡ATENCION! Una instalación equivocada o un uso impropio del producto puede crear daños a personas, animales o cosas.
Es preciso:
- Leer atentamente el folleto "**Advertencias**" y el "**Manual de instrucciones**" que acompañan a este producto, pues proporcionan importantes indicaciones referentes a la seguridad, la instalación, el uso y el mantenimiento del mismo.
- Eliminar los materiales de embalaje (plástico, cartón, poliestireno, etc.) según lo previsto por las normas vigentes. No dejar bolsas de nylon o poliestireno al alcance de los niños.
- Conservar las instrucciones para adjuntarlas al folleto técnico y para consultas futuras.
- Este producto ha sido proyectado y construido exclusivamente para la utilización indicada en esta documentación. Usos no indicados en esta documentación podrían causar daños al producto y ser fuente de peligro.
- La Empresa declina toda responsabilidad que derive del uso impropio del producto o de un uso distinto de aquél para el que está destinado y que aparece indicado en la presente documentación.
- No instalar el producto en atmósfera explosiva.
- La Empresa declina toda responsabilidad que derive de la inobservancia de la Buena Técnica en la construcción de los elementos de cierre (puertas, cancelas, etc.), así como de las deformaciones que se podrían verificar durante el uso.
- Cortar el suministro de corriente antes de efectuar cualquier intervención en la instalación.
- Prever, en la red de alimentación del automatismo, un interruptor o un magnetotérmico omnipolar con una distancia de abertura de los contactos igual o superior a 0.13" (3,5 mm).
- Verificar que, antes de la red de alimentación, haya un interruptor diferencial con un umbral de 0,03A.
- Verificar si la toma de tierra ha sido realizada correctamente: conectar todas las partes metálicas de cierre (puertas, cancelas, etc.) y todos los componentes de la instalación provistos de borne de tierra.
- Aplicar todos los dispositivos de seguridad (fotocélulas, barras sensibles, etc.) necesarios para proteger el área del peligro de aplastamiento, transporte o cizallado.
- Aplicar al menos un dispositivo de señalización luminosa (luz intermitente) en posición visible y fijar a la estructura un cartel de Atención.
- La Empresa declina toda responsabilidad, a efectos de la seguridad y del buen funcionamiento del automatismo, si se emplean componentes de otros fabricantes.
- Usar exclusivamente partes originales al realizar cualquier operación de mantenimiento o reparación.
- No modificar ningún componente del automatismo si antes no se ha sido expresamente autorizado por la Empresa.
- Instruir al usuario del equipo sobre los sistemas de mando aplicados y la ejecución de la apertura manual en caso de emergencia.
- No permitir que personas o niños estacionen en el campo de acción del automatismo.
- No dejar radiomandos u otros dispositivos de mando al alcance de los niños, para evitar el accionamiento involuntario del automatismo.
- El usuario debe: evitar cualquier intento de intervención o reparación del automatismo y dirigirse únicamente a personal cualificado.
- Todo lo que no está expresamente previsto en estas instrucciones no está permitido.

2) DATOS GENERALES
El cuadro de mandos **LIBRA-UL-R** es suministrado por el constructor con configuración estándar. Cualquier variación debe configurarse mediante el programador con display incorporado o mediante UNIPRO. La Central soporta completamente el protocolo EELINK.

Las características principales son:
- Control de dos motores de baja tensión de hasta 40 W de potencia
- Regulación electrónica del par con detección de obstáculos
- Entradas para el control de fin de carrera
- Entradas separadas para los mecanismos de seguridad
- Receptor radio incorporado rolling-code con clonación de transmisores.

La placa está dotad a de un tablero de bornes de tipo extraíble, para hacer más fácil el mantenimiento o la sustitución. Se suministra con una serie de puentes precableados, para facilitar la instalación.
Los puentes se refieren a los bornes: 15-17, 15-18. Si los bornes mencionados son utilizados, hay que quitar los respectivos puentes.

CONTROL
El cuadro **LIBRA-UL-R** efectúa el control de los relés de marcha y de los dispositivos de seguridad (fotocélulas, barra sensible, etc.) antes de ejecutar cada ciclo de apertura y cierre.
En caso de mal funcionamiento, es preciso verificar el correcto funcionamiento de los dispositivos conectados (apartado 5.6) y controlar los cableados.

EL ABRECANCELA DEBE INSTALARSE UNICAMENTE CUANDO:
- El servomotor resulte idóneo para la tipología constructiva de la cancela y para la clase de utilización de la misma.
- Todos los puntos de aplastamiento evidentes estén protegidos o acorazados.
- El abrecancela está pensado para ser instalado únicamente en cancelas utilizadas para el tránsito de vehículos. Para los peatones, es necesario prever accesos separados.
- La cancela debe instalarse en una posición que garantice una distancia suficiente entre la misma y las estructuras adyacentes durante las fases de apertura y de cierre, para reducir el riesgo de aprisionamiento. Las cancelas batientes no podrán abrirse en áreas de público acceso.
- La cancela debe instalarse correctamente y debe funcionar libremente en las dos direcciones antes de la instalación del abrecancela. No hay que apretar excesivamente el embrague del servomotor o la válvula de desahogo de la presión para arreglar una cancela estropeada.

EN CASO DE ABRECANCELAS CON MANDO DE HOMBRE PRESENTE:
- Los mandos del abrecancela deben colocarse de manera que el usuario tenga una visión completa del área de la cancela cuando ésta se encuentre en movimiento.
- Cerca de los mandos, deberá colocarse un cartel con el mensaje "ADVERTENCIA", con letras de al menos 0.25"(6,4 mm) de altura, y la siguiente declaración: "La cancela en movimiento puede causar lesiones o la muerte - No accione la cancela cuando el recorrido no esté libre".
- No deberán utilizarse dispositivos de cierre automáticos (como temporizadores, detectores de espira o dispositivos similares).
- No deberá conectarse ningún otro dispositivo de activación.

Los mandos deben estar suficientemente lejos de la cancela para que el usuario no pueda entrar en contacto con la misma cuando utilice dichos mandos. Los mandos previstos para la reposición del servomotor, después de dos activaciones sucesivas del dispositivo o de los dispositivos contra el aprisionamiento, deben colocarse en la línea visual de la cancela. Los mandos externos o fácilmente accesibles deberán dotarse de protección para impedir una utilización no autorizada de los mismos.
Las señales de advertencia y los carteles deben instalarse en una posición visible dentro del área de la cancela.

EN CASO DE SERVOMOTORES QUE UTILICEN UN SENSOR CON DETECCION SIN CONTACTO:
- Léanse las instrucciones sobre la colocación de los sensores sin contacto para cada tipo de aplicación.
- Es preciso reducir al mínimo el riesgo de que se produzcan interferencias como cuando, por ejemplo, el vehículo hace disparar el sensor mientras la cancela todavía está en movimiento.
- Hay que colocar uno o más sensores sin contacto donde exista el riesgo de aprisionamiento u obstrucción, por ejemplo a lo largo del perímetro alcanzado por la cancela en movimiento.

EN CASO DE SERVOMOTORES QUE UTILICEN UN SENSOR CON DETECCION DE CONTACTO (BARRA SENSIBLE O EQUIVALENTE):
- Deberán instalarse uno o más sensores de contacto en el punto de cierre de las cancelas verticales con quicio para el tránsito de vehículos.
- Deberá instalarse un sensor de contacto con circuito permanente; sus cables deberán disponerse de manera que la comunicación entre el sensor y el abrecancela no resulte sometida a daños mecánicos.
- Se tendrá que instalar un sensor de contacto sin hilos como, por ejemplo, un sensor que transmita señales de frecuencias radio (RF) al abrecancela, para las funciones de protección contra el aprisionamiento en los casos en que la transmisión de las señales no sea obstaculizada o impedida por la estructura del edificio, por el paisaje natural o por obstáculos similares. El sensor de contacto sin hilos deberá funcionar conformemente a las condiciones para la utilización final previstas.

IMPORTANTES PRESCRIPCIONES DE SEGURIDAD
ATENCION: Para reducir el riesgo de daños físicos o de muerte, es preciso:
- **Leer y observar todas las instrucciones.**
- No permitir que los niños utilicen los mandos de la cancela o jueguen con los mismos. Mantener el mando a distancia fuera del alcance de los niños.
- Mantener lejos de la cancela a personas y objetos. **NO ESTA PERMITIDO ATRAVESAR EL RECORRIDO EJECUTADO POR LA CANCELA EN MOVIMIENTO.**
- Todas las aberturas de una cancela de deslizamiento horizontal están protegidas o cubiertas desde abajo hasta un mínimo de 4 pies (1,2 m) del suelo, para prevenir que un objeto esférico de 2-1/4 pulgadas (57,15 mm) de diámetro pase a través de las aberturas en cualquier punto de la cancela y en esa parte del cercado adyacente cubierta por la misma cancela en posición de apertura.

- Todos los puntos de sujeción expuestos resultan eliminados o protegidos y existen protecciones para los rodillos expuestos.

3) DATOS TECNICOS

Alimentación: ....120 Va.c. ±10% - 60 Hz*
Aislamiento red/baja tensión: ....> 2 MOhm - 500 V c.c.
Temperatura de funcionamiento: .... 14°F /131°F (-10 / +55 °C)
Rigidez dieléctrica: .... red/bt 3750 V c.a. por 1 minuto
Corriente de salida motor: ....3,5 A+3,5 A máx.
Corriente de conmutación relé motor: .... 10 A
Potencia máxima motores: ....40W (24 Vd.c.)
Alimentación accesorios: ....24 Va.c. (180 mA absorción máx.)
....24 Va.c.safe (180 mA absorción máx.)
Luz de aviso de cancela abierta: ....Contacto N.O. (24 Va.c./1 A máx.)
Luz intermitente: ....24 Va.c. - 25 W máx.
Dimensiones: .... Véase la figura 1
Fusibles: .... JP1=2 AT, F2=1,25 AT
(* Otras tensiones disponibles a petición)

KIT BATERIAS BT BAT (Fig.6)

Tensión de carga: ....27,2 V d.c.
Corriente de carga:... 130 mA
Datos registrados a la temperatura exterior de: .... 25°C
Capacidad batería: ....2 x (12 V 1,2 Ah)
Umbral de protección batería agotada: ....20,4 V c.c.
Tiempo de recarga batería: .... 12/14 h
NOTA: En caso de funcionamiento con batería tampón, las salidas de los bornes 11-12 (24 V c.a.) y 13-14 (Vsafe 24Va.c.) presentan una tensión de 24 V c.c. polarizada, como se indica en la Fig. 6.
Es necesario controlar, al momento de la instalación del Kit BT-BAT, la correcta conexión de los dispositivos de seguridad.

4) CONEXIONES DEL TABLERO DE BORNES (Fig. 3)

¡ATENCION! Monte el panel de control de LIBRA-UL-R utilizando los 4 tornillos y procurando no modificar el grado de protección contra la entrada de agua.
Para la parte eléctrica, se remite al "Código Eléctrico Canadiense PARTE I" para Canadá y al "Código Eléctrico Nacional (NFPA70)" para Estados Unidos.
ADVERTENCIAS - En las operaciones de cableado e instalación, hay que observar las normas vigentes y, en cualquier caso, los principios de buena técnica.
Los conductores alimentados con tensiones diferentes, se deben separar físicamente, o se deben aislar adecuadamente mediante un aislamiento adicional de por lo menos 0.04"(1mm). Los conductores se deben bloquear mediante una fijación adicional en proximidad de los bornes; esta fijación se puede efectuar utilizando por ejemplo unas abrazaderas.
Todos los cables de conexión deben mantenerse adecuadamente lejos del disipador.

¡ATENCION! Para la conexión a la alimentación eléctrica (120 V, 60 Hz), debe utilizarse un cableado permanente como exigen los códigos locales. Los conductores de alimentación (120 V, 60 Hz) y el conductor general de tierra deben colocarse en un conducto flexible estanco al agua y la medida debe ser al menos N.16 AWG.
Borne de Tierra: asegúrese de que el conductor general de tierra esté conectado al borne de tierra (véase la Fig.3).

JP1
1-2 Alimentación de red monofásica 120Va.c. ±10% (1 = L) (2 = N)

JP2-JP5
Conexión del secundario del transformador.

JP9
3-4-5 Conexión motor 2:
3 motor + (verde)
4 motor - (negro)
5 control fin de carrera (blanco)
6-7-8 Conexión motor 1:
6 motor + (verde)
7 motor - (negro)
8 control fin de carrera (blanco)
9-10 Conexión luz intermitente (24 Va.c. - 20 W máx.)

JP8
11-12 Salida 24 Va.c., 180 mA máx. - alimentación fotocélulas u otros dispositivos.
13-14 Salida 24 V c.a. Vsafe 180 mA máx. – alimentación de los transmisores de las fotocélulas con control (Fig. 3a).
15-16 (StArt - cLoSE) OFF. Botón START (N.O.)
(StArt - cLoSE) ON. Botón CLOSE (N.O.)
15-17 Botón STOP (N.C.). Si no se utiliza, déjese puenteado 15-17.
15-18 Entrada Fotocélula (N.C.). Si no se utiliza, déjese puenteado 15-18.
15-19 Entrada Fault (N.O.). Entrada para fotocélulas dotadas de contacto N.O. de control (Fig. 3a).
15-20 Botón OPEN (N.O.)

JP7
21-22 Contacto (N.O) para señal acústica (Fig. 3a).
23-24 Entrada antena para tarjeta radiorreceptora de acoplamiento (23: trenza - 24: señal).

5) PROGRAMACION

El cuadro de mandos, dotado de microprocesador, se suministra con los parámetros de funcionamiento configurados por el constructor, válidos para instalaciones estándares. Los parámetros predefinidos pueden modificarse mediante el programador con display incorporado o mediante UNIPRO.
En caso de que la programación se efectúe mediante UNIPRO, hay que leer atentamente las instrucciones relativas a UNIPRO y realizar lo siguiente:
Conectar el programador UNIPRO a la central por medio de los accesorios UNIFLAT y UNIDA (véase la Fig. 4). La central **LIBRA-UL-R** no alimenta al programador UNIPRO, que precisa, por tanto, de un alimentador.
Entrar en el menú "CENTRALES", después en el submenú "PARAMETROS" y correr las pantallas del display con las flechas arriba/abajo, configurando numéricamente los valores de los parámetros enumerados a continuación.
Por lo que concierne a las lógicas de funcionamiento, hay que entrar en el submenú "LOGICA".
En caso de que se efectúe la programación mediante el programador con display incorporado, se remite a las Figuras A y B y al apartado "Configuración".

6) CONFIGURACION

El programador con display incorporado permite configurar todas las funciones del cuadro de mandos **LIBRA-UL-R**.
El programador dispone de tres teclas para la navegación por los menús y la configuración de los parámetros de funcionamiento:
+ tecla corrimiento menús/incremento valor
- tecla corrimiento menús/reducción valor
OK tecla "intro" (confirmación)
La presión simultánea de las teclas + y - permite salir del menú en el que se está operando y pasar al menú superior.
Las modificaciones aportadas quedan configuradas únicamente si, a continuación, se presiona la tecla OK.
Con la primera presión de la tecla OK, se entra en la modalidad de programación.
Inicialmente, en el display aparecen las siguientes informaciones:
- Versión Software de la central de mando.
- Número de maniobras totales efectuadas (el valor está expresado en millares, por lo que, durante las primeras mil maniobras, el display indica constantemente 0000).
- Número de maniobras efectuadas desde la última operación de mantenimiento (el valor está expresado en millares, por lo que, durante las primeras mil maniobras, el display indica constantemente 0000).
- Número de radiomandos memorizados.

Una presión de la tecla OK durante la fase de presentación inicial permite pasar directamente al primer menú.
A continuación, se indican los menús principales y los correspondientes submenús disponibles.El parámetro predefinido es el que aparece entre paréntesis cuadrados **[0]**.
Entre paréntesis redondos, se indica la palabra que aparece en el display.
Véanse las Tablas A y B para el procedimiento de configuración.

6.1) MENU PARAMETROS (PArAM)

- **Tiempo de Cierre Automático (tcA) [10s]**
  Hay que configurar numéricamente el valor del tiempo de cierre automático de 3 a 60 segundos.
- **Par motor 1 (PAr Mot1) [50%]**
  (UNIPRO ⇒ Otros parámetros ⇒ dirección 3)
  Hay que configurar numéricamente el valor de par del motor 1 entre 1% y 99%.
- **Par motor 2 (PAr Mot2) [50%]**
  (UNIPRO ⇒ Otros parámetros ⇒ dirección 4)
  Hay que configurar numéricamente el valor de par del motor 2 entre 1% y 99%.
- **Par motor 1 deceleración (PAr Mot1 dEcEL.) [45%]**
  (UNIPRO ⇒ Otros parámetros ⇒ dirección 8)
  Hay que configurar numéricamente el valor de par del motor 1 entre 1% y 99%.
- **Par motor 2 deceleración (PAr Mot 2 dEcEL.) [45%]**
  (UNIPRO ⇒ Otros parámetros ⇒ dirección 8)
  Hay que configurar numéricamente el valor de par del motor 1 entre 1% y 99%.
  NOTA: En caso de que se detecte un obstáculo, la función Amperiostop detiene el movimiento de la hoja, lo invierte por 1 s y se para en el estado de STOP.
  ⚠ ATENCION: Es preciso controlar que el valor de la fuerza de impacto sea conforme a las normas vigentes. Una incorrecta configuración de la sensibilidad puede crear daños a personas, animales o cosas.
- **Tiempo de retardo de apertura (rEt AP) [1s]**
  Hay que configurar el retardo de apertura del motor 1 respecto al motor 2, regulable de 1 a 10 segundos.
- **Tiempo de retardo de cierre (rEt cIEr) [1s]**
  Hay que configurar el retardo de cierre del motor 2 respecto al motor 1, regulable de 1 a 10 segundos.
- **Tiempo de Velocidad Normal motor 1** (t. vEL. norM Mot1) **[15s]**
  (UNIPRO ⇒ Otros parámetros ⇒ dirección 6)
  Hay que configurar el tiempo a velocidad normal (no decelerada), variable de 1 a 30 segundos.

- **Tiempo de Velocidad Normal motor 2** (t. vEL. norM Mot2) **[15s]**
  (UNIPRO ⇒ Otros parámetros ⇒ dirección 7)
  Hay que configurar el tiempo a velocidad normal (no decelerada), variable de 1 a 30 segundos.
  Nota: El tiempo de deceleración, en fase de cierre y de apertura, se obtiene cronometrando la duración de una maniobra y configurando un valor menor en este parámetro. Si, por ejemplo, la duración de una maniobra es de 25 segundos, configurando un “tiempo de velocidad normal” de 20 s, se obtendrán 5 s de deceleración tanto en fase de cierre como de apertura.
- **Velocidad de deceleración** (vEL. dEcEL.) **[0]**
  (UNIPRO ⇒ Otros parámetros ⇒ dirección 5)
  Hay que configurar la velocidad de deceleración escogiendo uno de estos valores:
  0 - deceleración inhabilitada
  1 - deceleración al 50% de la velocidad normal
  2 - deceleración al 33% de la velocidad normal
  3 - deceleración al 25% de la velocidad normal
- **Zona (ZonE) [0]**
  Hay que configurar el número de zona entre un valor mínimo de 0 y un valor máximo de 127. Véase el apartado 7 “Conexión serial”.

6.2) MENU LOGICAS (LoGIc)

- **TCA (tcA) [OFF]**

ON Activa el cierre automático.
OFF Excluye el cierre automático.

- **3 Pasos (3 PASoS) [OFF]**

ON Habilita la lógica de 3 pasos.
Un impulso de start tiene los siguientes efectos:
Cancela cerrada: ....abre
En fase de apertura:..........detiene y activa el TCA (si está configurado)
Cancela abierta:..cierra
En fase de cierre:..detiene y vuelve a abrir
OFF Habilita la lógica de 4 pasos.
Un impulso de start tiene los siguientes efectos:
Cancela cerrada:..abre
En fase de apertura:..........detiene y activa el TCA (si está configurado)
Cancela abierta:..cierra
En fase de cierre:..................................detiene y no activa el tca (stop)
Después de stop:...abre

- **Bloquea Impulsos (bL IMP AP) [OFF]**

ON El impulso de start no tiene ningún efecto durante la fase de apertura.
OFF El impulso de start tiene efecto durante la fase de apertura o cierre.

- **Cierre rápido (c IErrE rAP) [OFF]**

ON Cierra la cancela una vez que las fotocélulas queden libres, sin esperar a que termine el TCA configurado.
OFF Mando no activado.

- **Fotocélulas en fase de apertura (Fotoc. AP) [OFF]**

ON En caso de oscurecimiento, excluye el funcionamiento de las fotocélulas en fase de apertura. En fase de cierre, invierte inmediatamente.
OFF En caso de oscurecimiento, las fotocélulas resultan activadas tanto en fase de apertura como de cierre. Un oscurecimiento de las fotocélulas en fase de cierre invierte el movimiento únicamente después de que las fotocélulas queden libres.

- **Test fotocélulas (tESt Phot) [OFF]**
  (UNIPRO ⇒ Lógicas avanzadas ⇒ dirección 14)

ON Activa el control de las fotocélulas
OFF Desactiva el control de las fotocélulas
Si está desactivado (OFF), inhibe la función de control de las fotocélulas, permitiendo la conexión de dispositivos no dotados de contacto suplementario de control.

- **Motores en función (1 Mot Act Iv) [OFF]**

ON Resulta en función exclusivamente el motor 2 (bornes 3-4-5).
Con esta configuración, la entrada peatonal resulta inhabilitada.
OFF Los dos motores están en función.

- **Mantenimiento del bloqueo (MAntEn bLoQUEo) [OFF]** (Fig. 5)

ON Debe utilizarse en presencia de retén mecánico de cierre.
Esta función activa la presión de las hojas sobre el retén mecánico, sin que éste sea considerado como obstáculo por el sensor amperio-stop.
El vástago continúa su carrera por otros 0,5 s, después de la interceptación del fin de carrera de cierre o hasta el bloqueo mecánico. De este modo, anticipando ligeramente la intervención del fin de carrera de cierre, se obtendrá la perfecta presión de las hojas sobre el retén (Fig. 5a).
OFF Debe utilizarse cuando no existe retén mecánico de cierre.
El movimiento es interrumpido exclusivamente por la intervención del fin de carrera de cierre; en este caso, es necesario efectuar una precisa regulación de la intervención del fin de carrera de cierre (Fig. 5b).

- **Selección START - CLOSE (StArt - cLoSE) [OFF]**

ON La entrada entre los dos bornes 15-16 funciona como CLOSE.
OFF La entrada entre los dos bornes 15-16 funciona como START.

- **Código Fijo** (cod IGo F IJo) **[OFF]**
  (UNIPRO ⇒ Lógicas avanzadas ⇒ dirección 13)

ON El receptor resulta configurado para el funcionamiento en la modalidad de código fijo; véase el apartado “Clonación de los Radiotransmisores”.
OFF El receptor resulta configurado para el funcionamiento en la modalidad de rolling-code; véase el apartado “Clonación de los Radiotransmisores”.

- **Programación de los radiomandos** (ProG. rAd Io) [ON]
  (UNIPRO ⇒ Lógicas avanzadas ⇒ dirección 15)

ON Habilita la memorización por radio de los transmisores:
Hay que realizar lo siguiente:
1 - Presionar, en secuencia, la tecla escondida (P1) y la tecla normal (T1-T2-T3-T4) de un transmisor ya memorizado en la modalidad estándar a través del menú radio.
2 - Presionar, antes de 10 s, la tecla escondida (P1) y la tecla normal (T1-T2-T3-T4) de un transmisor que se tenga que memorizar.
El receptor sale de la modalidad de programación al cabo de 10 s; dentro de este tiempo, es posible introducir otros nuevos transmisores.
Esta modalidad no requiere el acceso al cuadro de mandos.
OFF Inhabilita la memorización por radio de los transmisores.
Los transmisores se memorizan únicamente utilizando el menú Radio específico.

- **Master/Slave (MAStEr) [OFF]**

ON El cuadro de mandos se configura como Master en una conexión centralizada (véase el apartado 7).
OFF El cuadro de mandos se configura como Slave en una conexión centralizada (véase el apartado 7).

6.3) MENU RADIO (rAd Io)

- **Anadir (AnAd Ir)**
  Permite agregar una tecla de un radiomando en la memoria del receptor. Después de la memorización, el display visualiza en qué posición de la memoria ha sido memorizado el radiomando (número de 01 a 64).
  ANADIR Tecla start (AnAd StArt)
  asocia la tecla deseada al comando Start.
- **Leer (LEEr)**
  Efectúa un control de una tecla de un receptor. En caso de memorización, el display visualiza en qué posición de la memoria ha sido memorizado el radiomando (número de 01 a 64), así como el número de la tecla (T1-T2-T3 o T4).
- **Eliminar Lista (cAncELAr 64)**
  ¡ATENCION! Elimina, completamente, de la memoria del receptor todos los radiomandos memorizados.
- **Lectura del código receptor** (cod. rX)
  Visualiza el código introducido en el receptor (apartado 11).

Para más información relativa a las funciones avanzadas del receptor incorporado Clonix, consulte los apartados 9/10/11/12.

6.4) MENU IDIOMA (IdIoMA)
Permite configurar el idioma del programador con display incorporado.

- **ITALIANO (ItA)**
- **FRANCES (FrA)**
- **INGLES (EnG)**
- **ESPAÑOL (ESP)**

6.5) MENU VALORES PREDEFINIDOS (PrEdEF In Ido)
Devuelve a la central los valores predefinidos. Después de la reposición, es necesario efectuar una nueva configuración automática.

6.6) DIAGNOSTICO Y MONITORIZACION
El display presente en el cuadro **LIBRA-UL-R**, tanto en el normal funcionamiento como en el caso de anomalías, visualiza algunas informaciones útiles.
Diagnóstico:
En caso de funcionamiento anómalo, el display visualiza un mensaje que indica qué dispositivo es necesario controlar:
STRT = activación entrada START
STOP = activación entrada STOP
PHOT = activación entrada PHOT
FLT = activación entrada FAULT fotocélulas controladas
En caso de que la hoja encuentre un obstáculo, el cuadro **LIBRA-UL-R** detiene la hoja y activa una inversión; simultáneamente, el display visualiza el mensaje “AMP”.
Monitorización:
En las fases de apertura y cierre, el display visualiza cuatro cifras separadas por un punto, por ej. 35.40. Las cifras se actualizan constantemente durante la maniobra y representan el par máximo alcanzado respectivamente por el motor 1 (35) y por el motor 2 (40).
Estos valores permiten corregir la configuración del par.
Si el valor de par máximo alcanzado durante la maniobra se acerca sensiblemente al valor configurado en el menú parámetros, podrían producirse, en el futuro, anomalías de funcionamiento debidas al desgaste o a pequeñas deformaciones de la hoja.
Se aconseja, por tanto, controlar el par máximo alcanzado, durante algunas maniobras, en fase de instalación, y, eventualmente, configurar, en el menú parámetros, un valor superior en unos 15/20 puntos porcentuales.

6.7) MENU CONFIGURACION AUTOMATICA (AUtoSEt)
Permite efectuar la configuración automática del Par motores.
¡ATENCION! La operación de configuración automática debe efectuarse únicamente después de controlar el exacto movimiento de la hoja (apertura/cierre) y la correcta intervención de los fines de carrera.
Inmediatamente después de presionar la tecla OK, se visualiza el mensaje “Espere”; la central ordena una maniobra de apertura seguida por una maniobra de cierre, durante las cuales se configura automáticamente el valor mínimo de par necesario para el movimiento de la hoja.

Durante esta fase, es importante evitar el oscurecimiento de las fotocélulas, así como la utilización de los mandos START, STOP, OPEN y del display.

Al final, si la configuración automática ha sido efectuada con éxito, la central visualiza el mensaje “Prog OK” y, después de presionar una tecla cualquiera, vuelve al menú Configuración automática.
Si, en cambio, la central visualiza el mensaje “Prog KO”, significa que el procedimiento de configuración automática no ha sido realizado con éxito. Será necesario controlar el estado de desgaste de la cancela y la regularidad del movimiento de las hojas, procediendo, después, a una nueva operación de configuración automática.

¡ATENCION! Durante la fase de configuración automática, la función de detección de obstáculos no resulta activada, por lo que el instalador debe controlar el movimiento del automatismo y vigilar que personas y cosas se mantengan fuera del radio de acción del mismo.
En caso de utilización de baterías tampón, la configuración automática debe efectuarse con el cuadro de mandos alimentado con tensión de red.
⚠ ATENCION: Es preciso controlar que el valor de la fuerza de impacto sea conforme a las normas vigentes. Una incorrecta configuración de la sensibilidad puede crear daños a personas, animales o cosas.

7) ESTADÍSTICAS
Una vez conectado el programador UNIPRO a la central, hay que entrar en el menú CENTRAL / ESTADISTICAS y correr a través de la pantalla los parámetros estadísticos:
- Versión software del microprocesador de la tarjeta.
- Número de ciclos efectuados. Si se sustituyen los motores, hay que anotar el número de maniobras efectuadas hasta aquel momento.
- Número de ciclos efectuados desde la última operación de mantenimiento. Se pone a cero automáticamente con cada autodiagnóstico o escritura de parámetros.
- Fecha de la última operación de mantenimiento.
  Debe actualizarse manualmente desde el menú “Actualizar fecha de mantenimiento”.
- Descripción de la instalación. Permite insertar 16 caracteres de identificación de la instalación.

8) MECANISMO DE ALARMA
El servomotor está provisto de una sirena de alarma gobernada por el cuadro de control.
El mecanismo de alarma entra en función en el caso de doble intervención del dispositivo de detección de obstáculos (amperio-stop), sin que las hojas se abran o cierren completamente.
En caso de anomalías de funcionamiento, la activación del mecanismo de alarma bloquea inmediatamente cualquier maniobra.
Es posible interrumpir la señal acústica utilizando el botón STOP.
En el caso de activación del mecanismo de alarma, es necesario verificar que las hojas no hayan encontrado obstáculos.

9) DATOS TECNICOS DEL RECEPTOR INTEGRADO
Canales de salida del receptor:
- Canal de salida1: si resulta activado, acciona un START.
- Canal de salida 2: si resulta activado, provoca la excitación del relé II° canal radio por 1 s.
Versiones de transmisores utilizables:
todos los transmisores Rolling Code compatibles con (EE link).

INSTALACION ANTENA
Debe usarse una antena sintonizada en los 433 MHz. Para la conexión Antena-Receptor, hay que usar cable coaxial RG58. La presencia de cuerpos metálicos cerca de la antena puede provocar interferencias en la recepción radio. En caso de escaso alcance del transmisor, se tendrá que desplazar la antena hasta un lugar más adecuado.

10) CONFIGURACION DEL RECEPTOR
El receptor incorporado, de tipo clonable, une las características, de extrema seguridad, de la copia de la codificación con código variable (rolling code) a la comodidad de poder efectuar, gracias a un exclusivo sistema, operaciones de “clonación” de transmisores.
Clonar un transmisor significa generar un transmisor capaz de introducirse automáticamente en la lista de los transmisores memorizados en el receptor, agregándose o sustituyendo un particular transmisor.
La clonación por sustitución permite crear un nuevo transmisor que toma el lugar, en el receptor, de otro anteriormente memorizado, eliminando éste último de la memoria del receptor y haciéndolo, por tanto, inutilizable.
Será posible, pues, programar a distancia y sin intervenir en el receptor un gran número de transmisores, por adición o por sustitución, que, por ejemplo, se hayan extraviado.
Cuando la seguridad de la codificación no sea determinante, el receptor incorporado permite efectuar la clonación por adición con código fijo que, renunciando al código variable, permite, en cualquier caso, tener una codificación con un elevado número de combinaciones, manteniendo la posibilidad de “copiar” un transmisor cualquiera ya programado.

PROGRAMACION
La memorización de los transmisores se puede efectuar en modalidad manual o por medio del programador **UNIRADIO**, que permite la gestión, mediante el software **EEdbase**, de la base de datos completa de la instalación.
En este último caso, la programación del receptor se realiza a través de la conexión de UNIRADIO al cuadro de mandos **LIBRA-UL-R**, utilizando los accesorios UNIFLAT y UNIDA, como se indica en la Fig.4.

11) PROGRAMACION MANUAL
En el caso de instalaciones standard en las que no se requieran las funciones avanzadas, es posible efectuar la memorización manual de los transmisores, teniendo en cuenta la fig. 2 para la programación base.
- Si se desea que el transmisor active la salida 1 (START) con la tecla 1 o con la tecla 2 o con la tecla 3 o con la tecla 4, hay que introducir el transmisor en el menú “tecla start”, como se ilustra en la fig. B.

Nota: La tecla escondida P1 asume un aspecto diferente según el modelo de transmisor.
Para los transmisores con la tecla escondida, es preciso presionar la tecla escondida P1 (Fig. B1). Para los transmisores sin tecla escondida, la tecla P1 corresponde a presionar, a la vez, las 4 teclas del transmisor o, abriendo el compartimento de la batería, a puentear, con un destornillador, los dos contactos P1 (Fig. B2).
NOTA IMPORTANTE: EL PRIMER TRANSMISOR MEMORIZADO DEBE MARCARSE CON EL ADHESIVO DE LA LLAVE (MASTER).
El primer transmisor, en el caso de programación manual, asigna el código clave al receptor; este código resulta necesario para poder efectuar la sucesiva clonación de los transmisores.

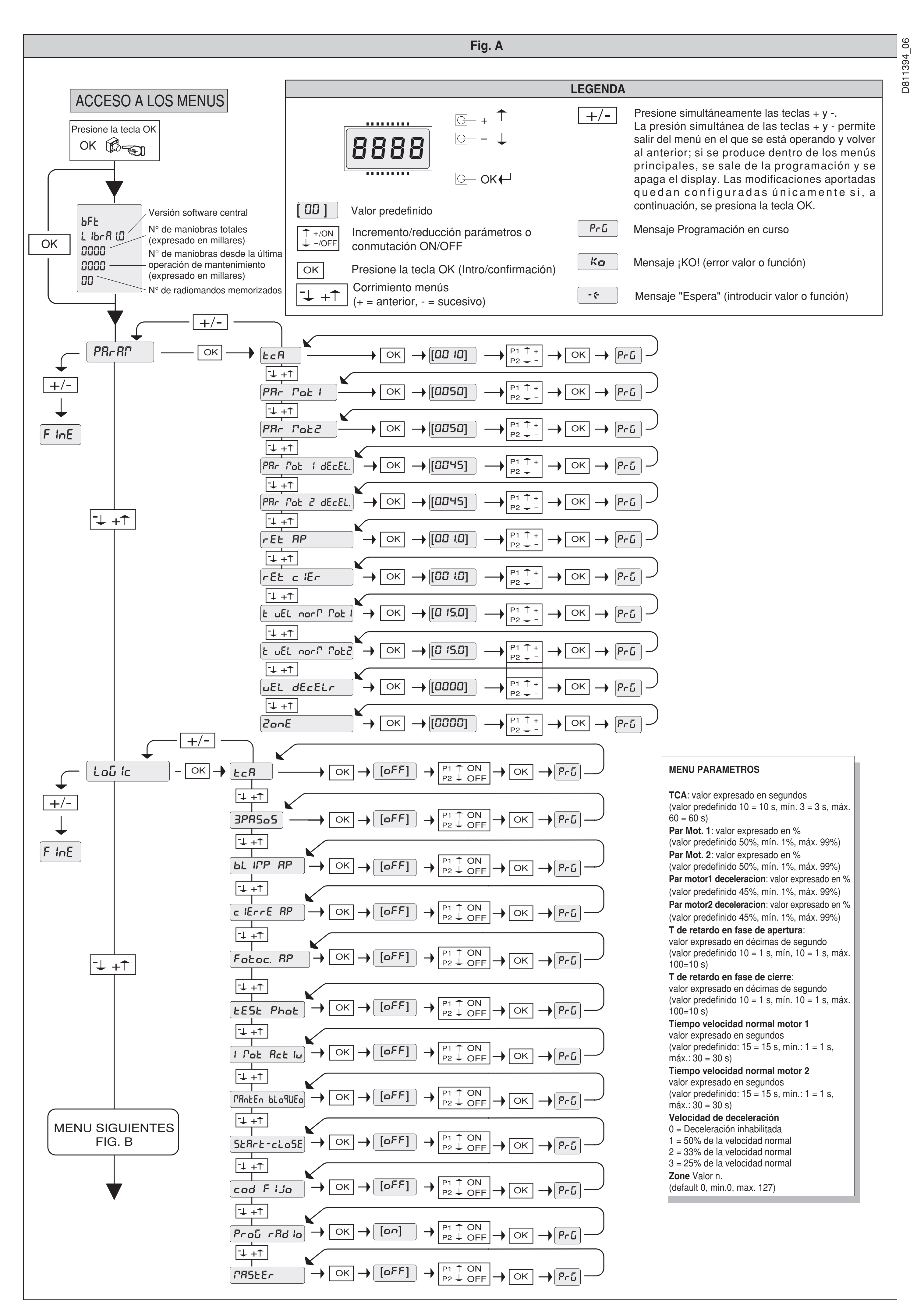
12) CLONACION DE RADIOTRANSMISORES
Clonación con rolling code/Clonación con código fijo
Se remite a las instrucciones de UNIRADIO y a la Guía de programación CLONIX.

12.1) PROGRAMACION AVANZADA: COMUNIDAD DE RECEPTORES
Se remite a las instrucciones de UNIRADIO y a la Guía de programación CLONIX.

13) DEMOLICION
Atención: Sírvase exclusivamente de personal cualificado.
La eliminación de los materiales debe hacerse de conformidad con las normas vigentes. En caso de demolición, no existen particulares peligros o riesgos que deriven del producto mismo.
Es oportuno, en caso de recuperación de los materiales, que se separen por tipos (partes eléctricas, cobre, aluminio, plástico, etc.).

14) DESMANTELAMIENTO
Atención: Sírvase exclusivamente de personal cualificado.
En el caso de que la central se desmonte para después volver a montarla en otro lugar, hay que realizar lo siguiente:
- Cortar el suministro de corriente y desconectar toda la instalación eléctrica.
- En el caso de que algunos componentes no se puedan sacar o resulten dañados, será necesario sustituirlos.

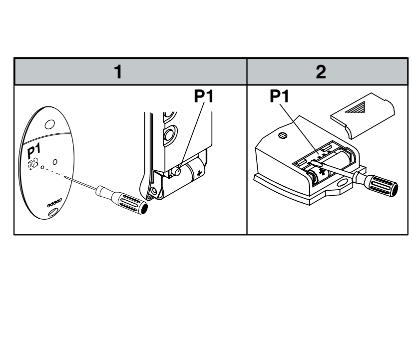
Las descripciones y las ilustraciones del presente manual tienen un carácter puramente indicativo. Dejando inalteradas las características esenciales del producto, la Empresa se reserva la posibilidad de aportar, en cualquier momento, las modificaciones que considere convenientes para mejorar técnica, constructiva y comercialmente el producto, sin la obligación de poner al día esta publicación.

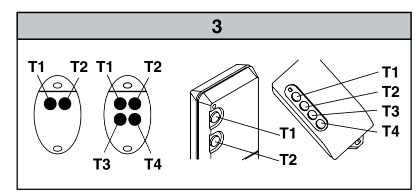

Fig. A
D811394_06
ACCESO A LOS MENUS
Presione la tecla OK
OK
LEGENDA
+/-
Presione simultáneamente las teclas + y -.
La presión simultánea de las teclas + y - permite salir del menú en el que se está operando y volver al anterior; si se produce dentro de los menús principales, se sale de la programación y se apaga el display. Las modificaciones aportadas quedan configuradas únicamente si, a continuación, se presiona la tecla OK.
[00] Valor predefinido
Incremento/reducción parámetros o conmutación ON/OFF
OK Presione la tecla OK (Intro/confirmación)
Corrimiento menús (+ = anterior, - = sucesivo)
PrG Mensaje Programación en curso
Ko Mensaje ¡KO! (error valor o función)
Mensaje "Espera" (introducir valor o función)
Versión software central
N° de maniobras totales (expresado en millares)
N° de maniobras desde la última operación de mantenimiento (expresado en millares)
N° de radiomandos memorizados
PArAP
FInE
tcA [0010]
PAr Mot1 [0050]
PAr Mot2 [0050]
PAr Mot 1 dEcEL. [0045]
PAr Mot 2 dEcEL. [0045]
rEt AP [001.0]
rEt c1Er [001.0]
t uEL norM Mot1 [015.0]
t uEL norM Mot2 [015.0]
uEL dEcELr [0000]
ZonE [0000]
LoGIc
tcA [oFF]
3PASoS [oFF]
bL IMP AP [oFF]
c1ErrE AP [oFF]
Fotoc. AP [oFF]
tESt Phot [oFF]
1 Mot Act Iu [oFF]
MAntEn bLoQUEo [oFF]
StArt-cLoSE [oFF]
cod FIJo [oFF]
ProG rAdIo [on]
MAStEr [oFF]
P1 ON
P2 OFF
MENU SIGUIENTES FIG. B
MENU PARAMETROS
TCA: valor expresado en segundos (valor predefinido 10 = 10 s, mín. 3 = 3 s, máx. 60 = 60 s)
Par Mot. 1: valor expresado en % (valor predefinido 50%, mín. 1%, máx. 99%)
Par Mot. 2: valor expresado en % (valor predefinido 50%, mín. 1%, máx. 99%)
Par motor1 deceleracion: valor expresado en % (valor predefinido 45%, mín. 1%, máx. 99%)
Par motor2 deceleracion: valor expresado en % (valor predefinido 45%, mín. 1%, máx. 99%)
T de retardo en fase de apertura: valor expresado en décimas de segundo (valor predefinido 10 = 1 s, mín, 10 = 1 s, máx. 100=10 s)
T de retardo en fase de cierre: valor expresado en décimas de segundo (valor predefinido 10 = 1 s, mín. 10 = 1 s, máx. 100=10 s)
Tiempo velocidad normal motor 1 valor expresado en segundos (valor predefinido: 15 = 15 s, mín.: 1 = 1 s, máx.: 30 = 30 s)
Tiempo velocidad normal motor 2 valor expresado en segundos (valor predefinido: 15 = 15 s, mín.: 1 = 1 s, máx.: 30 = 30 s)
Velocidad de deceleración
0 = Deceleración inhabilitada
1 = 50% de la velocidad normal
2 = 33% de la velocidad normal
3 = 25% de la velocidad normal
Zone Valor n. (default 0, min.0, max. 127)

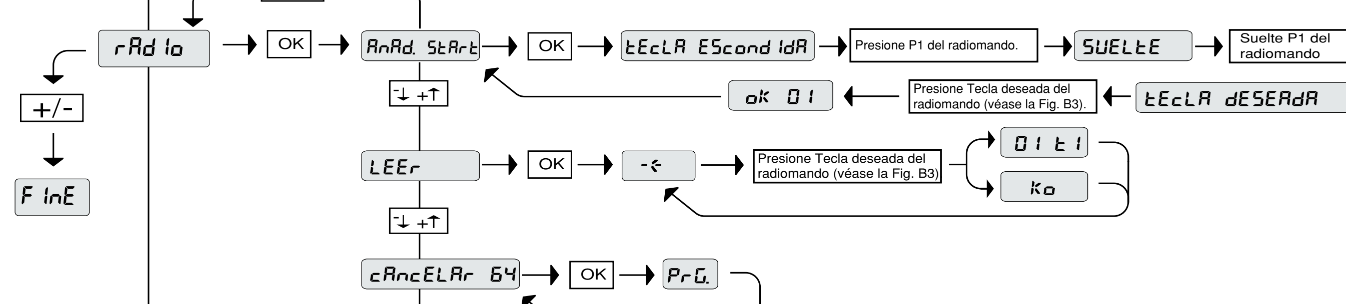
D811394_06

Fig. B

MENU ANTERIORES
FIG. A

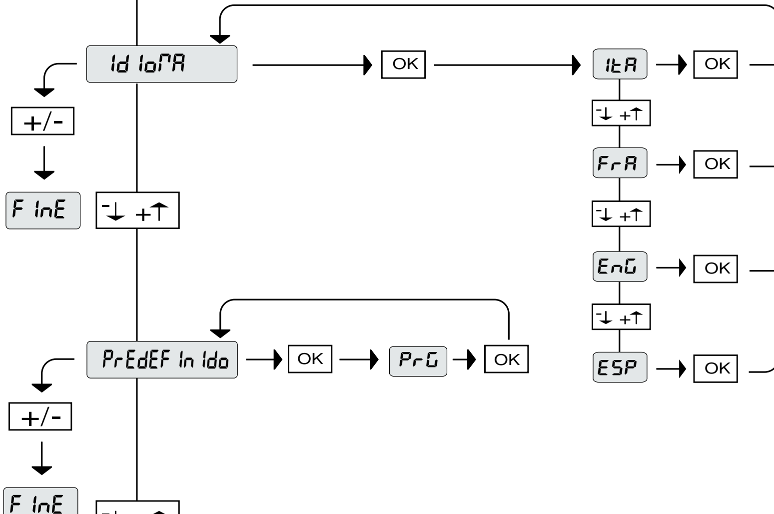






+/-

cod rH → OK → 1A9c → OK → 22Fd → OK → 01 → OK



AutoSEt → OK → .... → PrG ok → OK / PrG Ko → OK

+/-

FInE

MENU RADIO

ANADIR - Permite agregar una tecla de un radiomando en la memoria del receptor. Después de la memorización, el display visualiza en qué posición de la memoria ha sido memorizado el radiomando (número de 01 a 64).

ANADIR ***Tecla start*** - asocia la tecla deseada al comando Start.

LEER - Efectúa un control de una tecla de un receptor. En caso de memorización, el display visualiza en qué posición de la memoria ha sido memorizado el radiomando (número de 01 a 64), así como el número de la tecla (T1-T2-T3 o T4).

ELIMINAR 64

¡ATENCION! Elimina, completamente, de la memoria del receptor todos los radiomandos memorizados

COD. RX

Visualiza el código receptor.
Léase el apartado 11.

MENU CONFIGURACION AUTOMATICA

Configura automáticamente el par motores.

¡ATENCION! Durante la fase de configuración automática, la función de detección de obstáculos no resulta activada, por lo que el instalador debe controlar el movimiento del automatismo y vigilar que personas y cosas se mantengan fuera del radio de acción del mismo.

Fig. 1

D811394_06

ATTENZIONE! Forare facendo attenzione a non rovinare i componenti della scheda. Utilizzare un trapano che permetta di controllare la quota di foratura. La profondità del foro (della punta del trapano) non deve superare i 0.4" (10 mm).
ATTENZIONE! Praticare nella scatola un foro da 0.11"(3 mm) per permettere il ricircolo d'aria. La posizione di foratura dipende dalla posizione d'installazione e dall'ambiente nel quale verrà montata. Fare attenzione a non variare il grado di protezione all'acqua.
La posizione del foro presente in Fig. 1 è indicativa.

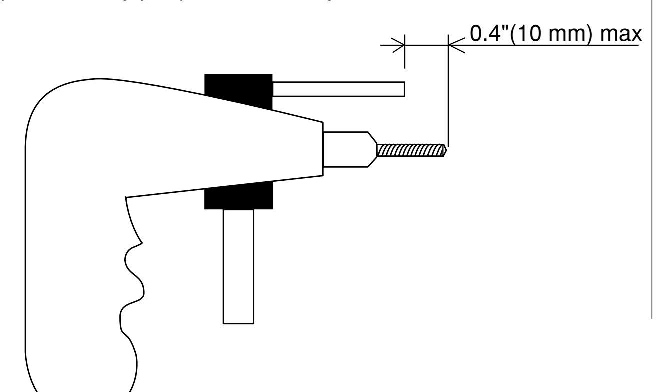
CAUTION! Drill a hole paying attention not to damage the board components. Use a drill that allows for the depth dimension to be checked. The hole depth (drill length) must not exceed 0.4" (10 mm).
CAUTION! Drill a 0.11"(3 mm). hole on the box to allow air circulation. The drilling position depends on the installation position and on the environment where the box will be installed. Pay attention not to alter the degree of protection from water.
The position of the hole in Fig. 1 is merely indicative.

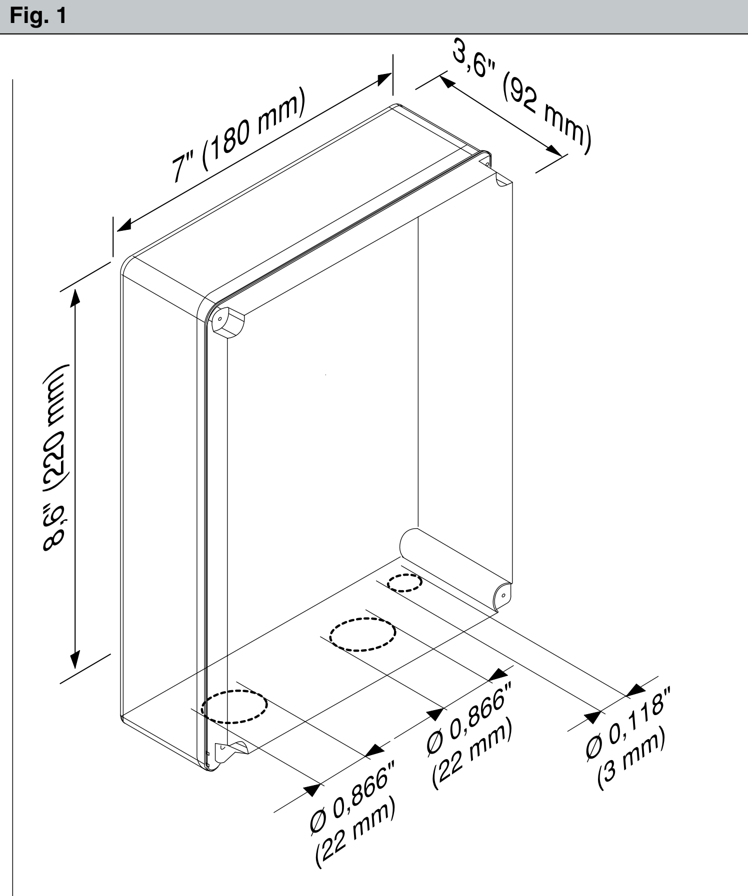
ATTENTION! Percer en faisant attention de ne pas abîmer les composants de la carte. Utiliser une perceuse qui permet le contrôle du degré de perçage. La profondeur du trou (de la pointe de la perceuse) ne doit pas dépasser 0.4" (10 mm).

ATTENTION! Pratiquer un trou de 0.11"(3 mm) dans la boîte pour permettre la circulation de l'air. La position du perçage dépend de la position d'installation et de l'environnement dans lequel elle sera montée. Faire attention à ne pas modifier le niveau de protection contre l'eau.
La position du trou dans la Fig. 1 est à titre indicatif.

¡ATENCION! Realice el agujero procurando no estropear los componentes de la tarjeta. Utilice un taladro que permita controlar la cota de perforación. La profundidad del agujero (de la broca del taladro) no debe superar los 0.4" (10 mm).

¡ATENCION! Realice en la caja un agujero de 0.11"(3 mm) para permitir la recirculación de aire. La posición de perforación depende de la posición de instalación y del lugar en que se montará la caja. Procure no variar el grado de protección contra el agua.
La posición del agujero presente en la Fig. 1 es indicativa.





ATTENZIONE! Per garantire il corretto grado di protezione della scatola, è necessario utilizzare passacavi o pressacavi adeguati.

CAUTION! To guarantee the proper sealing of the box, it is necessary to use adeguate cable glanding or strain relief cord connectors.

ATTENTION! Pour garantir un niveau correct de protection de la boîte, il faut utiliser un chemin de câbles ou un presse-câbles adéquat.

¡ATENCION! Para garantizar el correcto grado de protección de la caja, es necesario utilizar pasacables o sujetacables adecuados.

Fig. 2

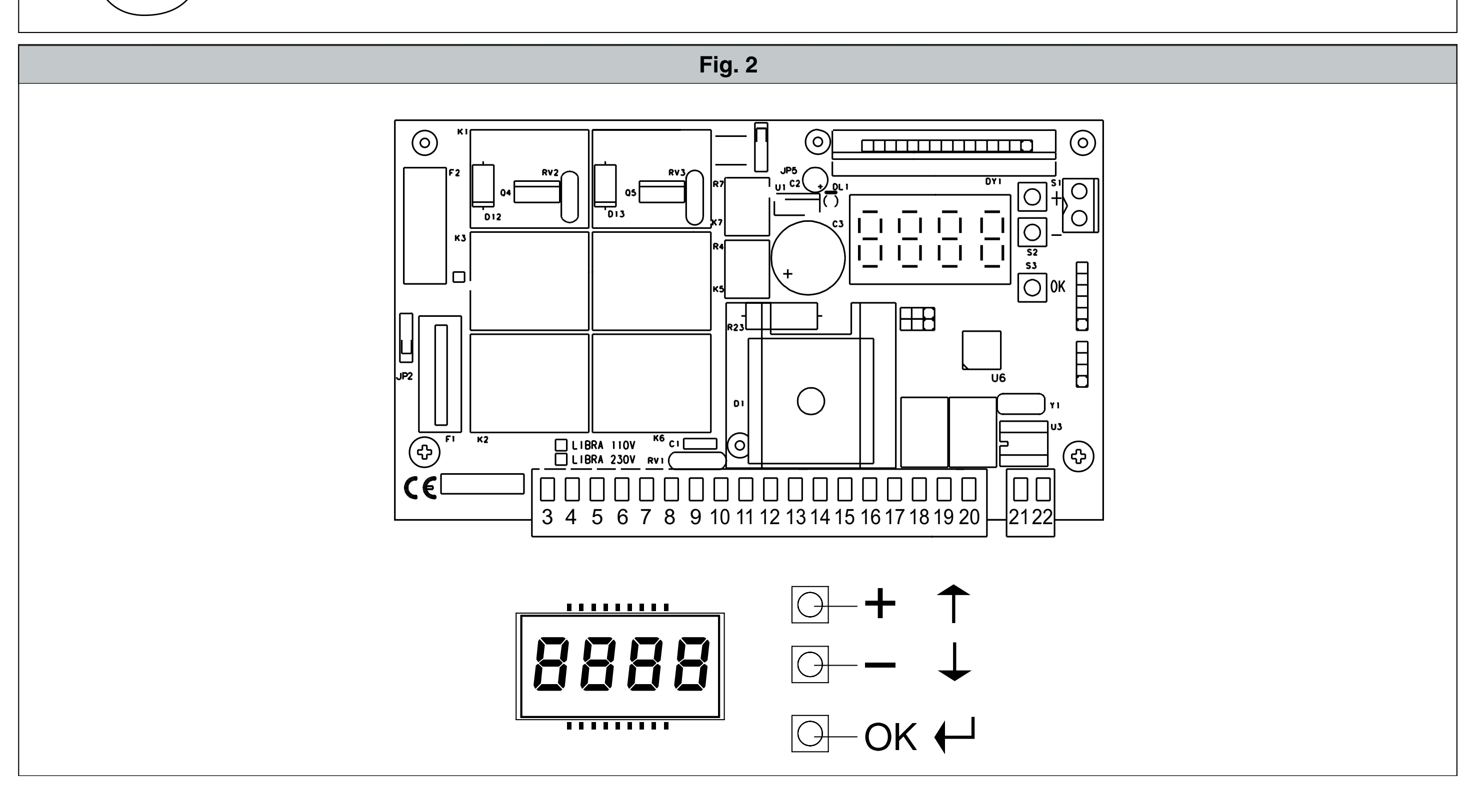
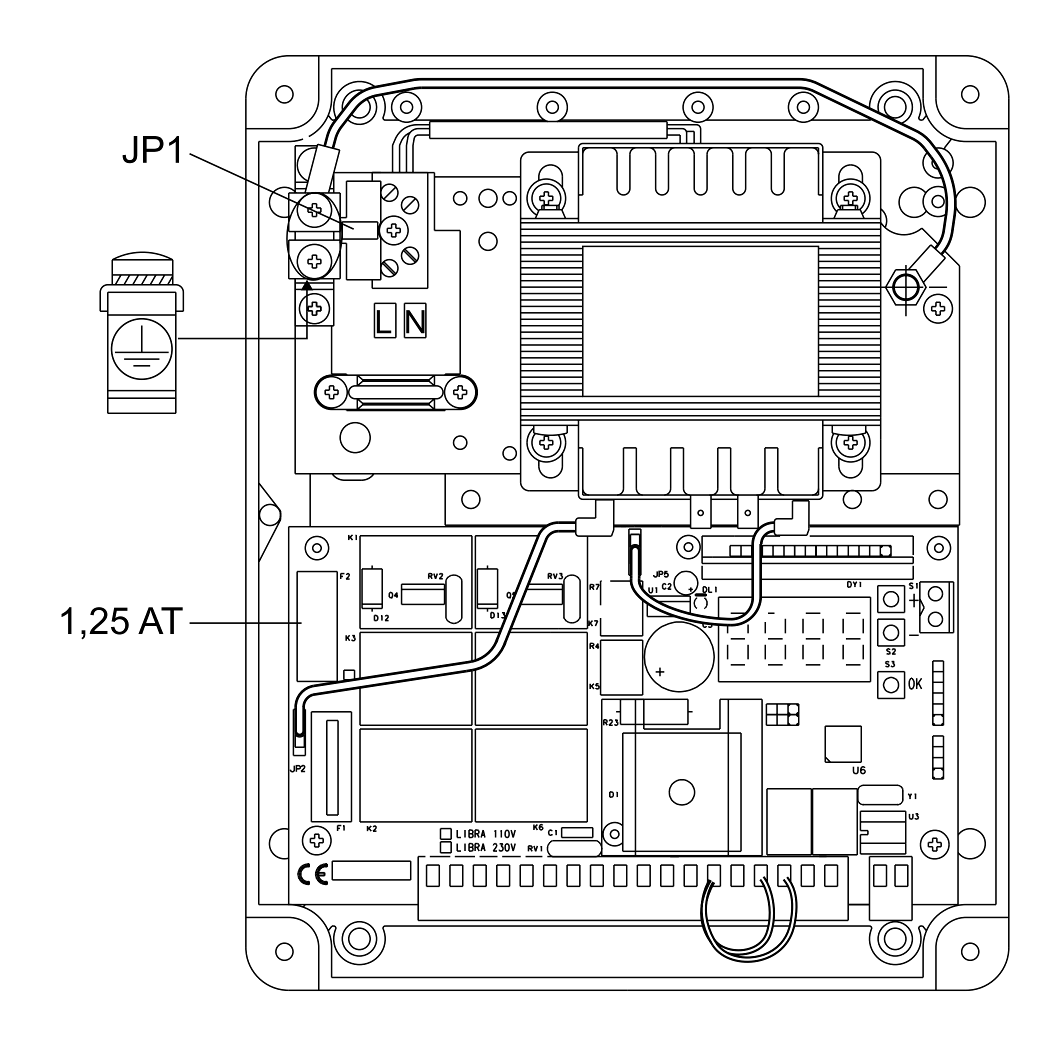
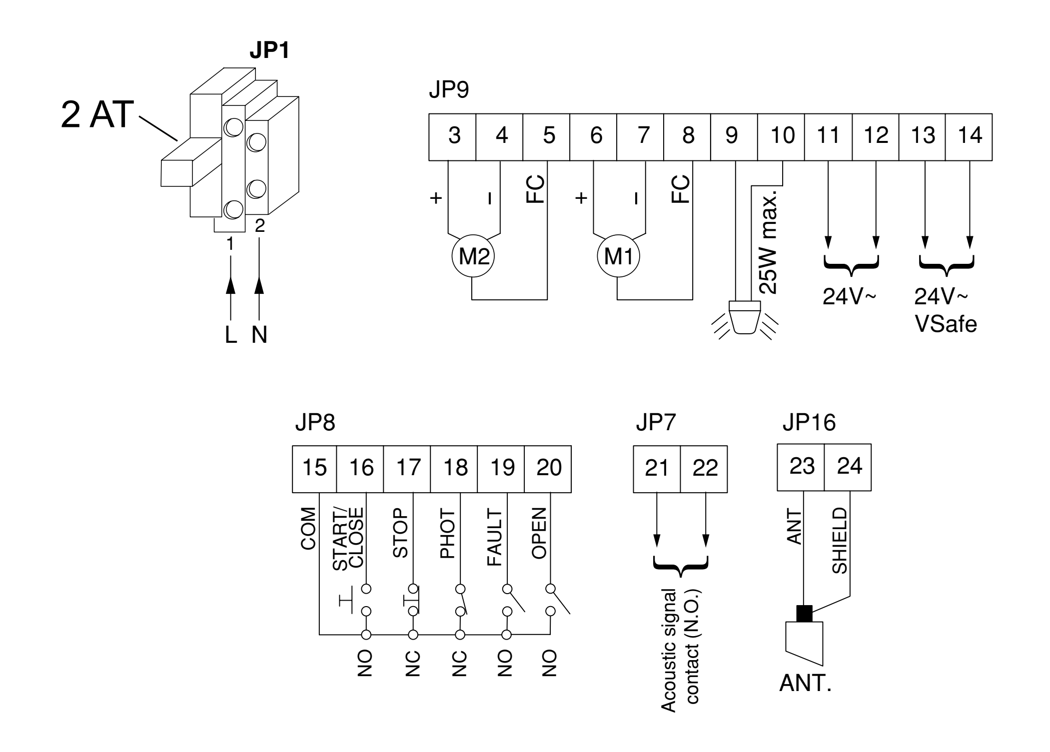
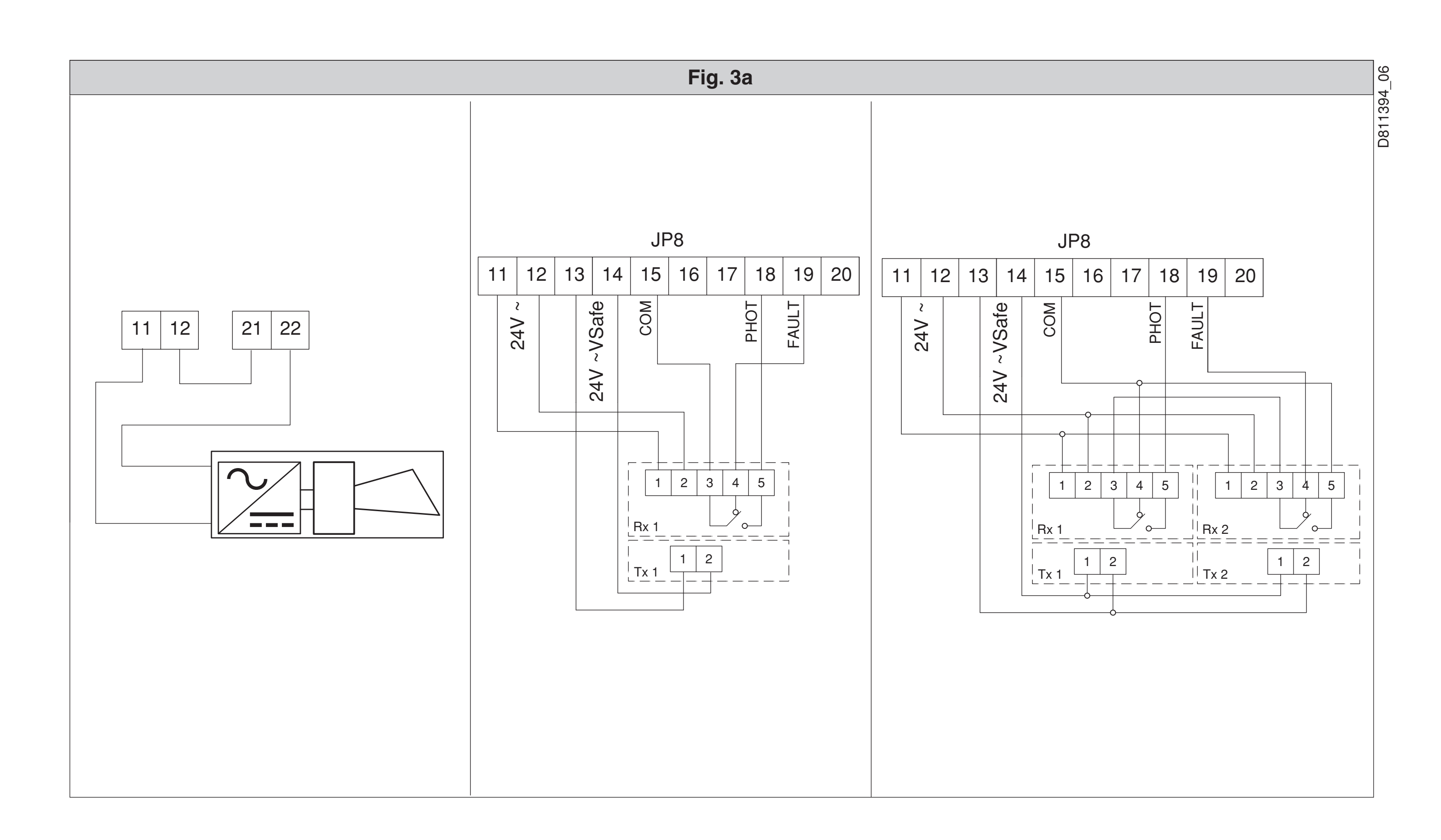


Fig. 3


JP1
1,25 AT
L N
LIBRA 110V
LIBRA 230V
OK


JP1
2 AT
1 2
L N
JP9
3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14
+ - FC + - FC
M2 M1
25W max.
24V~
24V~ VSafe
JP8
15 16 17 18 19 20
COM
START/ CLOSE
STOP
PHOT
FAULT
OPEN
NO NC NC NO NO
JP7
21 22
Acoustic signal contact (N.O.)
JP16
23 24
ANT
SHIELD
ANT.


Fig. 3a
D811394_06
11
12
21
22
JP8
11
12
13
14
15
16
17
18
19
20
24V ~
24V ~VSafe
COM
PHOT
FAULT
1
2
3
4
5
Rx 1
Rx 2
Tx 1
Tx 2

D811394_06

Fig. 4

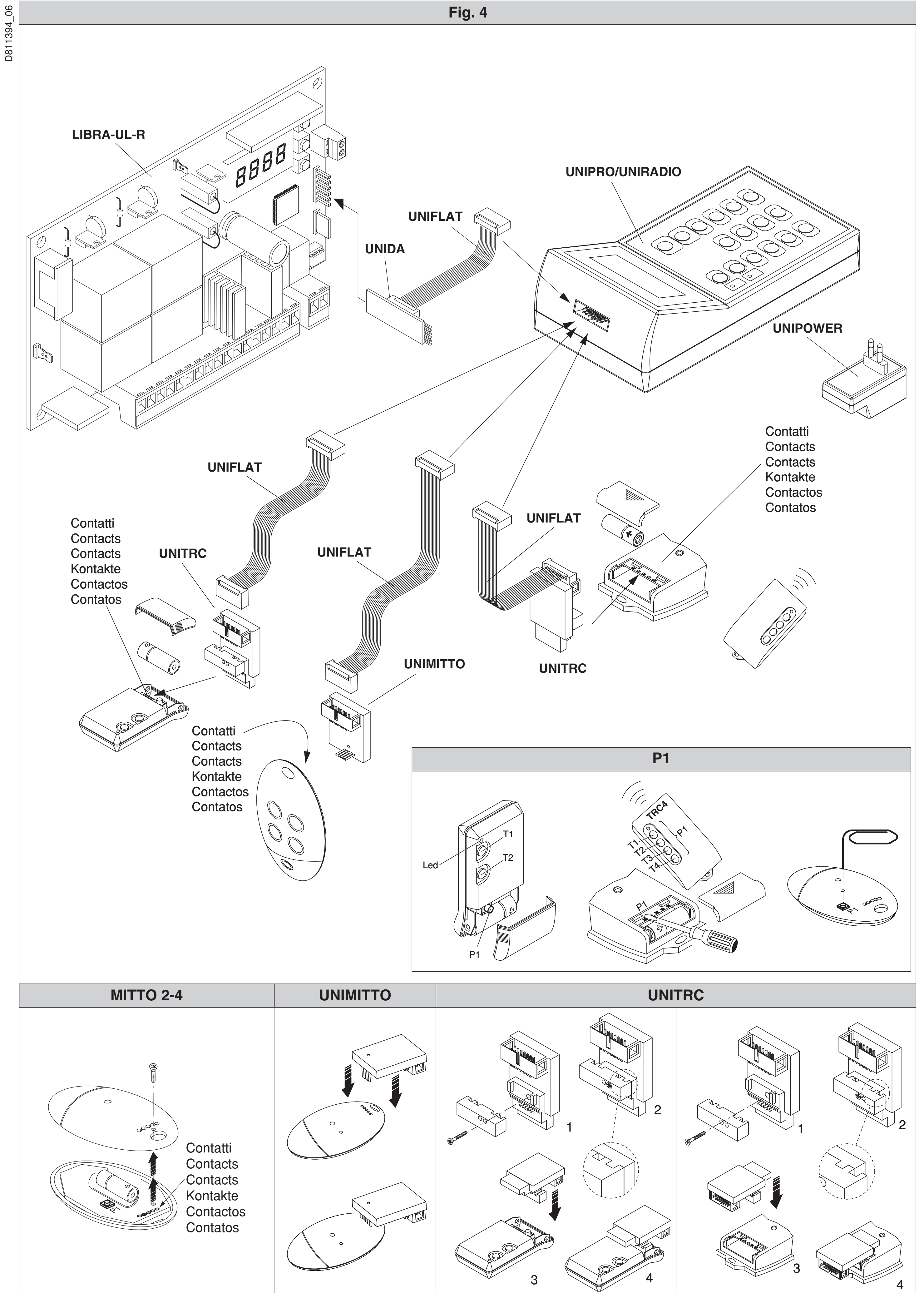


Fig. 5

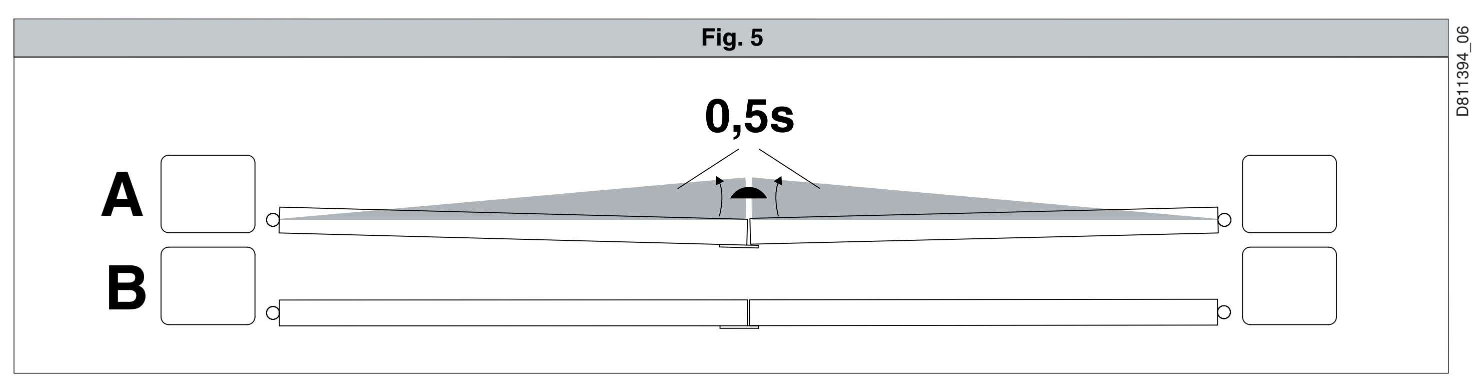
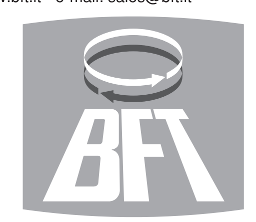

0,5s
A
B
D811394_06

Fig. 6

JP5
LIBRA-UL-R
JP11
SBS
230V
(*)
33
44
25V
(*) 110V
55
JP8
11 12 13 14 15 16 17 18 19 20
COM
START/ CLOSE
STOP
PHOT
FAULT
OPEN
NO NC NC NO NO
+ - + -
24V=
24V= VSafe
12V, 1.2 AH
12V, 1.2 AH
Rosso-Red-Rouge-Rot-Rojo Vermelho
SBS
JP1
6 5 4 3 2 1
55 44 33 -- ++

BFT S.P.A.
Via Lago di Vico 44
36015 Schio (VI) / ***Italy***
Tel. 0039 445.696511 - Fax 0039 445.696522
www.bft.it - e-mail: sales@bft.it



BFT TORANTRIEBSSYSTEME GmbH
Faber-Castell Str. 29
90522 Oberasbach / ***Germany***
Tel. 0049 911 7660090 - Fax 0049 911 7660099
e-mail: service@bft-torantriebe.de

BFT AUTOMATION UK LTD
Unit 8E, Newby Road
Industrial Estate Hazel Grove
Stockport SK7 5DA / ***England***
Tel. 0044 161 4560456 - Fax 0044 161 4569090
e-mail: info@bft.co.uk

AUTOMATISMES BFT FRANCE
13 Bdl. E. Michelet
69008 Lyon / ***France***
Tel. 0033 4 78 76 09 88 - Fax 0033 4 78 76 92 23
e-mail: infofrance@bft.it

BFT BENELUX SA
Rue du commerce 12
1400 Nivelles / ***Belgium***
Tel. 0032 67/ 55 02 00 - Fax 0032 67/ 55 02 01
mail: info@bftbenelux.be

BFT-ADRIA d.o.o.
Obrovac 39
51218 Dražice (RIJEKA) / ***Croazia***
Tel. 00385 51 502 640 - Fax 00385 51 502 644
www.bft.hr - e-mail: info@bft.hr

BFT Polska Sp. z o.o.
ul. Szałwiowa 47
03-167 Warszawa / ***Polska***
Tel. 0048 022 814 12 22 - Fax 0048 022 814 39 18
www.bft.com.pl - e-mail: biuro@bft.com.pl

BFT GROUP
ITALIBERICA DE AUTOMATISMOS S.L.
España
www.bftautomatismos.com

P.I. Palau Nord, Sector F
C/Cami Can Basa nº 6-8
08400 GRANOLLERS ***Barcelona***
Telf. +34 93 8614828 - Fax +34 93 8700394
e-mail: bftbcn@bftautomatismos.com

P.I. Comendador,
C/ informática, Nave 22
19200 AZUQUECA DE HENARES ***Guadalajara***
Telf. +34 949 26 32 00 - Fax. +34 949 26 24 51
e-mail: bft@bftautomatismos.com